

# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2004-208259

(43)Date of publication of application : 22.07.2004

(51)Int.Cl.

H04N 7/32

H03M 7/36

(21)Application number : 2003-112222

(71)Applicant : MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

(22)Date of filing : 16.04.2003

(72)Inventor : KONDO TOSHIYUKI  
SUMINO SHINYA  
HAGAI MAKOTO  
ABE SEISHI

(30)Priority

Priority number : 2002118598

Priority date : 19.04.2002

Priority country : JP

2002121053

23.04.2002

JP

2002156266

29.05.2002

JP

2002177889

19.06.2002

JP

2002193027

02.07.2002

JP

2002204713

12.07.2002

JP

2002262151

06.09.2002

JP

2002290542

02.10.2002

JP

2002323096

06.11.2002

JP

2002 378643

09.05.2002

US

2002 378954

10.05.2002

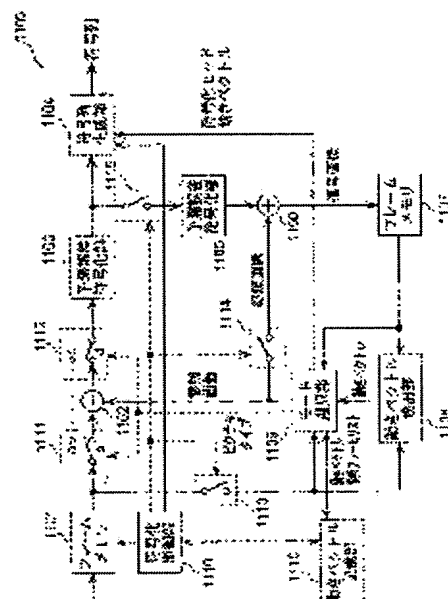
US

## (54) MOTION VECTOR CALCULATING METHOD

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a high-accuracy motion vector calculating method in the spatial direction in a direct mode, even if blocks coded in a field structure and blocks coded in a frame structure exist mixedly.

SOLUTION: If a macro block pair (MBP) to be coded in the display time order in a frame structure is coded while referring to forward frames, for a peripheral macro block (MBP) coded in a field structure, if both of the two macro blocks (MB) refer to a frame, wherein a first reference index is minimum, a mode selector 1109 applies a mean value of motion vectors of MB being a top field of the MBP and motion vectors of MB being a bottom field. If there is an MB referring to a frame where the first reference index is not minimum, the mode selector applies "0" to its motion vector to calculate the motion vector of the MB to be coded.



(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2004-208259

(P2004-208259A)

(43) 公開日 平成16年7月22日(2004. 7. 22)

(51) Int. Cl. 7

H04N 7/32

H03M 7/36

F 1

H04N 7/137

H03M 7/36

Z

テーマコード (参考)

5C059

5J064

審査請求 未請求 請求項の数 15 O L (全 69 頁)

(21) 出願番号 特願2003-112222 (P2003-112222)  
 (22) 出願日 平成15年4月16日 (2003. 4. 16)  
 (31) 優先権主張番号 60/378643  
 (32) 優先日 平成14年5月9日 (2002. 5. 9)  
 (33) 優先権主張国 米国 (US)  
 (31) 優先権主張番号 60/378954  
 (32) 優先日 平成14年5月10日 (2002. 5. 10)  
 (33) 優先権主張国 米国 (US)  
 (31) 優先権主張番号 特願2002-118598 (P2002-118598)  
 (32) 優先日 平成14年4月19日 (2002. 4. 19)  
 (33) 優先権主張国 日本国 (JP)  
 (31) 優先権主張番号 特願2002-121053 (P2002-121053)  
 (32) 優先日 平成14年4月23日 (2002. 4. 23)  
 (33) 優先権主張国 日本国 (JP)

(71) 出願人 000005821  
 松下電器産業株式会社  
 大阪府門真市大字門真1006番地  
 (74) 代理人 100109210  
 弁理士 新居 広守  
 (72) 発明者 近藤 敏志  
 大阪府門真市大字門真1006番地 松下  
 電器産業株式会社内  
 (72) 発明者 角野 真也  
 大阪府門真市大字門真1006番地 松下  
 電器産業株式会社内  
 (72) 発明者 羽飼 誠  
 大阪府門真市大字門真1006番地 松下  
 電器産業株式会社内

最終頁に続く

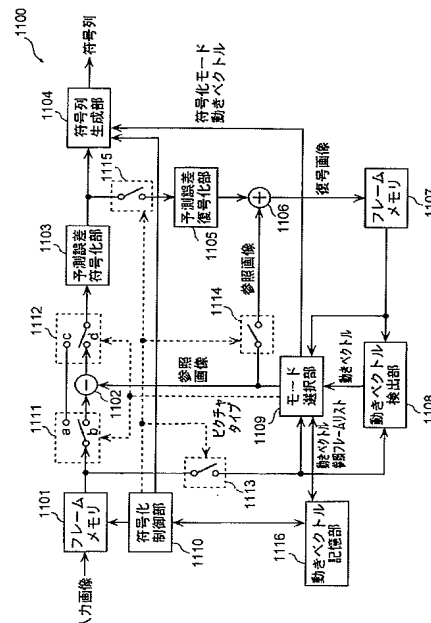
(54) 【発明の名称】 動きベクトル計算方法

## (57) 【要約】

【課題】 フィールド構造で符号化されたブロックとフレーム構造で符号化されたブロックとが混在する場合にも、直接モードにおける精度の良い空間方向の動きベクトル計算方法を提供する。

【解決手段】 モード選択部1109は、符号化対象マクロブロックペア（以下、MBP）が表示時間順で前方のフレームを参照してフレーム構造で符号化される場合、フィールド構造で符号化されている周辺MBPについては、2つのマクロブロック（以下、MB）の両方が、第1参照インデックスが最小値であるフレームを参照していれば、MBPのトップフィールドであるMBの動きベクトルとボトムフィールドであるMBの動きベクトルとの平均値を対応させる。第1参照インデックスが最小値でないフレームを参照しているMBがあればその動きベクトルに「0」をあてはめ、符号化対象MBの動きベクトルを計算する。

【選択図】 図37



(2)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

## 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

動画像のピクチャを構成するブロックの動きベクトルを、既に算出された周辺ブロックの動きベクトルから導出する動きベクトルの計算方法であって、

導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化又は復号化される場合には、フィールド構造で符号化又は復号化されている周辺ブロックについては、トップフィールドのブロックの動きベクトルとボトムフィールドのブロックの動きベクトルのうち一定の条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出し、  
導出の対象となるブロックがフィールド構造で符号化又は復号化される場合には、フレーム構造で符号化又は復号化されている周辺ブロックについては、互いに隣接する2つのブロックの動きベクトルのうち一定条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出する

ことを特徴とする動きベクトルの計算方法。

## 【請求項 2】

前記一定の条件は、

導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化又は復号化される場合には、前記トップフィールドのブロックの動きベクトルと前記ボトムフィールドのブロックの動きベクトルとのそれぞれが参照しているピクチャが、参照可能なピクチャのうち、最小の参照インデックスを有するピクチャであるという条件であり、

導出の対象となるブロックがフィールド構造で符号化又は復号化される場合には、前記互いに隣接する2つのブロックの動きベクトルそれぞれが参照しているピクチャが、参照可能なピクチャのうち、最小の参照インデックスを有するピクチャであるという条件であることを特徴とする請求項 1 記載の動きベクトルの計算方法。

## 【請求項 3】

前記 2 つのブロックの動きベクトルの両方が、前記一定の条件を満たす場合には、前記 2 つのブロックの動きベクトルの平均値を用いて、前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出する

ことを特徴とする請求項 2 記載の動きベクトルの計算方法。

## 【請求項 4】

前記一定の条件が満たされない場合には、前記周辺ブロックの動きベクトルを「0」とし、前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出する

ことを特徴とする請求項 3 記載の動きベクトルの計算方法。

## 【請求項 5】

前記一定の条件は、

導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化又は復号化される場合には、前記トップフィールドのブロックの動きベクトルと前記ボトムフィールドのブロックの動きベクトルとのそれぞれが参照しているピクチャが、参照可能なピクチャのうち、同じ参照インデックスを有するピクチャであるという条件であり、導出の対象となるブロックがフィールド構造で符号化又は復号化される場合には、前記互いに隣接する2つのブロックの動きベクトルそれぞれが参照しているピクチャが、参照可能なピクチャのうち、同じ参照インデックスを有するピクチャであるという条件である

ことを特徴とする請求項 1 記載の動きベクトルの計算方法。

## 【請求項 6】

前記 2 つのブロックの動きベクトルの両方が、前記一定の条件を満たす場合には、前記 2 つのブロックの動きベクトルの平均値を用いて、前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出する

ことを特徴とする請求項 5 記載の動きベクトルの計算方法。

## 【請求項 7】

前記一定の条件が満たされない場合には、前記周辺ブロックの動きベクトルを「0」とし、前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出する

ことを特徴とする請求項 6 記載の動きベクトルの計算方法。

【請求項 8】

導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化又は復号化されるか、あるいは、フィールド構造で符号化又は復号化されるかは、予め固定されている

ことを特徴とする請求項 1 記載の動きベクトルの計算方法。

【請求項 9】

導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化又は復号化されるか、あるいは、フィールド構造で符号化又は復号化されるかは、前記動画像のピクチャの関連情報によって判断する

ことを特徴とする請求項 8 記載の動きベクトルの計算方法。

10

【請求項 10】

動画像のピクチャを構成するブロックの動きベクトルを既に算出された周辺ブロックの動きベクトルから導出する動きベクトルの計算方法を用いる動画像符号化方法であって、導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化される場合には、フィールド構造で符号化されている周辺ブロックについては、トップフィールドのブロックの動きベクトルとボトムフィールドのブロックの動きベクトルのうち一定の条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出し、

導出の対象となるブロックがフィールド構造で符号化される場合には、フレーム構造で符号化されている周辺ブロックについては、互いに隣接する 2 つのブロックの動きベクトルのうち一定条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出することを特徴とする動きベクトルの計算方法を用いる動画像符号化方法。

20

【請求項 11】

前記動画像符号化方法は、

導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化されるか、あるいは、フィールド構造で符号化されるかを示す情報を、符号化情報に付加して出力するステップを含む

ことを特徴とする請求項 10 記載の動画像符号化方法。

【請求項 12】

動画像のピクチャを構成するブロックの動きベクトルを既に算出された周辺ブロックの動きベクトルから導出する動きベクトルの計算方法を用いる動画像復号化方法であって、導出の対象となるブロックがフレーム構造で復号化される場合には、フィールド構造で復号化されている周辺ブロックについては、トップフィールドのブロックの動きベクトルとボトムフィールドのブロックの動きベクトルのうち一定の条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出し、

30

導出の対象となるブロックがフィールド構造で復号化される場合には、フレーム構造で復号化されている周辺ブロックについては、互いに隣接する 2 つのブロックの動きベクトルのうち一定条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出することを特徴とするを用いる動画像復号化方法。

【請求項 13】

前記動画像復号化方法は、

導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化されているか、あるいは、フィールド構造で符号化されているかを、符号化情報に付加されている関連情報を参照することによって決定するステップを含む

40

ことを特徴とする請求項 12 記載の動画像復号化方法。

【請求項 14】

動画像のピクチャを構成するブロックの動きベクトルを既に算出された周辺ブロックの動きベクトルから導出する動きベクトルの計算方法を用いる動画像符号化装置であって、導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化される場合には、フィールド構造で符号化されている周辺ブロックについては、トップフィールドのブロックの動きベクトルとボトムフィールドのブロックの動きベクトルのうち一定の条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出し、

50

導出の対象となるブロックがフィールド構造で符号化される場合には、フレーム構造で符号化されている周辺ブロックについては、互いに隣接する２つのブロックの動きベクトルのうち一定条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出することを特徴とする動きベクトルの計算方法を用いる動画像符号化装置。

【請求項１５】

動画像のピクチャを構成するブロックの動きベクトルを既に算出された周辺ブロックの動きベクトルから導出する動きベクトルの計算方法を用いる動画像復号化装置であって、導出の対象となるブロックがフレーム構造で復号化される場合には、フィールド構造で復号化されている周辺ブロックについては、トップフィールドのブロックの動きベクトルとボトムフィールドのブロックの動きベクトルのうち一定の条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出し、導出の対象となるブロックがフィールド構造で復号化される場合には、フレーム構造で復号化されている周辺ブロックについては、互いに隣接する２つのブロックの動きベクトルのうち一定条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出することを特徴とする動きベクトルの計算方法を用いる動画像復号化装置。

【発明の詳細な説明】

【０００１】

【発明の属する技術分野】

本発明は、動画像の符号化方法および復号化方法に関するものであり、特に既に符号化済みの表示時間順で前方にある複数のピクチャもしくは表示時間順で後方にある複数のピクチャもしくは表示時間順で前方および後方の両方にある複数のピクチャを参照して予測符号化を行う方法に関するものである。

【０００２】

【従来の技術】

一般に動画像の符号化では、時間方向および空間方向の冗長性を削減することによって情報量の圧縮を行う。そこで時間的な冗長性の削減を目的とするピクチャ間予測符号化では、前方または後方のピクチャを参照してブロック単位で動きの検出および動き補償を行い、得られた予測画像と現在のピクチャとの差分値に対して符号化を行う。

【０００３】

現在標準化中の動画像符号化方法であるH. 26Lでは、ピクチャ内予測符号化をのみを行うピクチャ（Iピクチャ）、および１枚のピクチャを参照してピクチャ間予測符号化を行うピクチャ（以下、Pピクチャ）、さらに表示時間順で前方にある２枚のピクチャもしくは表示時間順で後方にある２枚のピクチャもしくは表示時間順で前方および後方にあるそれぞれ１枚ずつのピクチャを参照してピクチャ間予測符号化を行うピクチャ（以下、Bピクチャ）が提案されている。

【０００４】

図５４は上記の動画像符号化方法における各ピクチャと、それによって参照されるピクチャとの参照関係の例を示す図である。

【０００５】

ピクチャI１は参照ピクチャを持たずピクチャ内予測符号化を行い、ピクチャP１０は表示時間順で前方にあるP７を参照しピクチャ間予測符号化を行っている。また、ピクチャB６は表示時間順で前方にある２つのピクチャを参照し、ピクチャB１２は表示時間順で後方にある２つのピクチャを参照し、ピクチャB１８は表示時間順で前方および後方にあるそれぞれ１枚ずつのピクチャを参照しピクチャ間予測符号化を行っている。

【０００６】

表示時間順で前方および後方にあるそれぞれ１枚ずつのピクチャを参照しピクチャ間予測符号化を行う２方向予測の１つの予測モードとして直接モードがある。直接モードでは符号化対象のブロックに直接には動きベクトルを持たせず、表示時間順で近傍にある符号化済みピクチャ内の同じ位置にあるブロックの動きベクトルを参照することによって、実際に動き補償を行うための２つの動きベクトルを算出し予測画像を作成する。

## 【0007】

図55は直接モードにおいて動きベクトルを決定するために参照した符号化済みのピクチャが、表示時間順で前方にある1枚のピクチャのみを参照する動きベクトルを持っていた場合の例を示したものである。同図において、垂直方向の線分で示す「P」はピクチャタイプとは関係なく、単なるピクチャを示している。同図では、例えば、ピクチャP83が現在符号化の対象とされているピクチャでありピクチャP82およびピクチャP84を参照ピクチャとして2方向予測を行う。このピクチャP83において符号化を行うブロックをブロックMB81とすると、ブロックMB81の動きベクトルは、符号化済みの後方参照ピクチャであるピクチャP84の同じ位置にあるブロックMB82の持つ動きベクトルを用いて決定される。このブロックMB82は動きベクトルとして動きベクトルMV81の1つだけを有するため、求める2つの動きベクトルMV82および動きベクトルMV83は式1(a)および(b)に基づいて直接、動きベクトルMV81および時間間隔TR81に対してスケーリングを適用することによって算出される。

10

## 【0008】

$$MV82 = MV81 / TR81 \times TR82 \quad \cdots \text{式1(a)}$$

$$MV83 = -MV81 / TR81 \times TR83 \quad \cdots \text{式1(b)}$$

なお、このとき時間間隔TR81はピクチャP84からピクチャP82まで、つまり、ピクチャP84から、動きベクトルMV81が指し示す参照ピクチャまでの時間の間隔を示している。さらに、時間間隔TR82は、ピクチャP83から、動きベクトルMV82が指し示す参照ピクチャまでの時間の間隔を示している。さらに、時間間隔TR83は、ピクチャP83から、動きベクトルMV83が指し示す参照ピクチャまでの時間の間隔を示している。

20

## 【0009】

また、直接モードには、すでに説明した時間的予測と、空間的予測との2つの方法があるが、以下では、空間的予測について説明する。直接モードの空間的予測では、例えば、16画素×16画素で構成されるマクロブロックを単位として符号化を行い、符号化対象マクロブロックの周辺8マクロブロックの動きベクトルのうち、符号化対象ピクチャから表示時間順で最も近い距離にあるピクチャを参照して求められた動きベクトルの1つを選択し、選択された動きベクトルを符号化対象マクロブロックの動きベクトルとする。3つの動きベクトルがすべて同じピクチャを参照している場合はそれらの中央値を選択する。3つのうち2つが符号化対象ピクチャから表示時間順で最も近い距離にあるピクチャを参照している場合には残りの1つを「0」ベクトルとみなして、それらの中央値を選択する。また、1つだけが符号化対象ピクチャから表示時間順で最も近い距離にあるピクチャを参照している場合にはその動きベクトルを選択する。このように直接モードでは、符号化対象のマクロブロックに対して動きベクトルを符号化せず、他のマクロブロックが有する動きベクトルを用いて動き予測を行う。

30

## 【0010】

図56(a)は、従来の直接モードの空間的予測方法を用い、Bピクチャにおいて表示時間順で前方のピクチャを参照する場合の動きベクトル予測方法の一例を示す図である。同図において、PはPピクチャ、BはBピクチャを示し、右側4ピクチャのピクチャタイプに付されている数字は各ピクチャが符号化された順番を示している。ここでは、ピクチャB4において斜線を付したマクロブロックが符号化対象となっているものとする。符号化対象マクロブロックの動きベクトルを、直接モードの空間的予測方法を用いて計算する場合、まず、符号化対象マクロブロックの周辺から、3つの符号化済みのマクロブロック（破線部）を選択する。ここでは、周辺8マクロブロックの選択方法は説明を省略する。符号化済みの3マクロブロックの動きベクトルはすでに計算され保持されている。この動きベクトルは同一ピクチャ中のマクロブロックであっても、マクロブロックごとに異なるピクチャを参照して求められている場合がある。この周辺8マクロブロックが、それぞれどのピクチャを参照したかは、各マクロブロックを符号化する際に用いた参照ピクチャの参照インデックスによって知ることができる。参照インデックスについての詳細は後述する

40

50

。

## 【0011】

さて、例えば、図56(a)に示した符号化対象マクロブロックに対して、周辺8マクロブロックが選択され、各符号化済みマクロブロックの動きベクトルがそれぞれ動きベクトル $a$ 、動きベクトル $b$ および動きベクトル $c$ であったとする。これにおいて、動きベクトル $a$ と動きベクトル $b$ とはピクチャ番号11が「11」のPピクチャを参照して求められ、動きベクトル $c$ はピクチャ番号11が「8」のPピクチャを参照して求められていたとする。この場合、これらの動きベクトル $a$ 、 $b$ および $c$ のうち、符号化対象ピクチャから表示時間順で最も近い距離にあるピクチャを参照した動きベクトルである動きベクトル $a$ 、 $b$ の2つが符号化対象マクロブロックの動きベクトルの候補となる。この場合、動きベクトル $c$ を「0」とみなし、動きベクトル $a$ 、動きベクトル $b$ および動きベクトル $c$ の3つのうちの中央値を選択し、符号化対象マクロブロックの動きベクトルとする。

10

## 【0012】

ただし、MPEG-4などの符号化方式では、ピクチャ内の各マクロブロックを、インタレースを行うフィールド構造で符号化してもよいし、インタレースを行わないフレーム構造で符号化を行ってもよい。従って、MPEG-4などでは、参照フレーム1フレーム中には、フィールド構造で符号化されたマクロブロックと、フレーム構造で符号化されたマクロブロックとが混在する場合が生じる。このような場合でも、符号化対象マクロブロックの周辺8マクロブロックがいずれも符号化対象マクロブロックと同じ構造で符号化されていれば、前述の直接モードの空間的予測方法を用いて問題なく符号化対象マクロブロックの動きベクトルを1つ導出することができる。すなわち、フレーム構造で符号化される符号化対象マクロブロックに対して、周辺8マクロブロックもまたフレーム構造で符号化されている場合、または、フィールド構造で符号化される符号化対象マクロブロックに対して、周辺8マクロブロックもまたフィールド構造で符号化されている場合である。前者の場合は、すでに説明した通りである。また、後者の場合は、符号化対象マクロブロックのトップフィールドに対応しては、周辺8マクロブロックのトップフィールドに対応した3つの動きベクトルを用いることにより、また、符号化対象マクロブロックのボトムフィールドに対応しては、周辺8マクロブロックのボトムフィールドに対応した3つの動きベクトルを用いることにより、トップフィールドとボトムフィールドとのそれぞれについて、前述の方法で、符号化対象マクロブロックの動きベクトルを導出することができる。

20

30

## 【0013】

## 【非特許文献1】

MPEG-4ビジュアル規格書(1999年、ISO/IEC 14496-2:1999 Information technology - Coding of audio-visual objects - Part 2: Visual

## 【0014】

## 【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、直接モードの空間的予測の場合、ピクチャ間予測符号化を行うブロックが直接モードによって動き補償を行う際に、動きベクトルを参照されるブロックが図54のB6のようなBピクチャに属していたとき、前記ブロックは複数の動きベクトルを有するたため式1に基づいたスケーリングによる動きベクトルの算出を直接適用することができないという問題が発生する。また、動きベクトルの算出後に除算演算を行うことから、動きベクトル値の精度(例えば1/2画素や1/4画素精度)が、予め定められた精度に一致しない場合が生じる。

40

## 【0015】

また、空間的予測の場合、符号化対象マクロブロックと周辺マクロブロックのいずれかが異なる構造で符号化されている場合、符号化対象マクロブロックをフィールド構造およびフレーム構造のいずれの構造で符号化するかは規定されておらず、また、フィールド構造で符号化されたものとフレーム構造で符号化されたものとが混在するような周辺マクロブロックの動きベクトルのうちから、符号化対象マクロブロックの動きベクトルを選択する

50

方法も規定されていない。

【0016】

本発明の目的は、フィールド構造で符号化されたブロックとフレーム構造で符号化されたブロックとが混在する場合にも、直接モードにおける精度の良い空間方向の動きベクトル予測方法を提供することである。

【0017】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するために本発明の動きベクトル計算方法は、動画像のピクチャを構成するブロックの動きベクトルを、既に算出された周辺ブロックの動きベクトルから導出する動きベクトルの計算方法であって、導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化又は復号化される場合には、フィールド構造で符号化又は復号化されている周辺ブロックについては、トップフィールドのブロックの動きベクトルとボトムフィールドのブロックの動きベクトルのうち一定の条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出し、導出の対象となるブロックがフィールド構造で符号化又は復号化される場合には、フレーム構造で符号化又は復号化されている周辺ブロックについては、互いに隣接する2つのブロックの動きベクトルのうち一定条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出する。従って、導出の対象となるブロックと周辺ブロックとの符号化または復号化構造が異なる場合においても、各周辺ブロックにおける2つのブロックの動きベクトルのうち一定条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出することができる。

【0018】

また、本発明の前記動きベクトル計算方法において、前記一定の条件は、導出の対象となるブロックがフレーム構造で符号化又は復号化される場合には、前記トップフィールドのブロックの動きベクトルと前記ボトムフィールドのブロックの動きベクトルとのそれぞれが参照しているピクチャが、参照可能なピクチャのうち、同じ参照インデックスを有するピクチャであるという条件であり、導出の対象となるブロックがフィールド構造で符号化又は復号化される場合には、前記互いに隣接する2つのブロックの動きベクトルそれぞれが参照しているピクチャが、参照可能なピクチャのうち、同じ参照インデックスを有するピクチャであるという条件としてもよい。

【0019】

さらに、本発明の前記動きベクトル計算方法において、前記2つのブロックの動きベクトルの両方が、前記一定の条件を満たす場合には、前記2つのブロックの動きベクトルの平均値を用いて、前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出するとしてもよい。

【0020】

【発明の実施の形態】

本発明は従来の技術の問題点を解決するものであり、直接モードにおいて、動きベクトルを参照するブロックがBピクチャに属する場合でも矛盾無く動き補償に用いる動きベクトルを決定することを可能とする動画像の符号化方法および復号化方法を提案することを目指す。ここで、まず参照インデックスについて説明する。

【0021】

図56(b)は、各符号化対象ピクチャに作成される参照ピクチャリスト10の一例を示す図である。図56(b)に示す参照ピクチャリスト10には、1つのBピクチャを中心として、時間的にその前後に表示され、そのBピクチャが参照可能な周辺ピクチャと、それらのピクチャタイプ、ピクチャ番号11、第1参照インデックス12および第2参照インデックス13が示されている。ピクチャ番号11は、例えば、各ピクチャが符号化された順序を示す番号である。第1参照インデックス12は、符号化対象ピクチャに対する周辺ピクチャの相対的位置関係を示す第1のインデックスであって、例えば主に符号化対象ピクチャが表示時間順で前方のピクチャを参照する場合のインデックスとして用いられる。この第1参照インデックス12のリストは、「参照インデックスリスト0(11570)」または「第1参照インデックスリスト」と呼ばれる。また、参照インデックスは相対

10

20

30

40

50



インデックスとも呼ばれる。図56(b)の参照ピクチャリスト10では、第1参照インデックス12の値には、まず、符号化対象ピクチャより前の表示時刻を持つ参照ピクチャに対し、符号化対象ピクチャに表示時間順で近い順より「0」から「1」ずつ繰り上がる整数値が割り当てられる。符号化対象ピクチャより前の表示時刻を持つ参照ピクチャすべてに対して「0」から「1」ずつ繰り上がる値が割り当てられ、次に符号化対象ピクチャより後の表示時刻を持つ参照ピクチャに対し、符号化対象ピクチャに表示時間順で近い順から続きの値が割り当てられる。

#### 【0022】

第2参照インデックス18は、符号化対象ピクチャに対する周辺ピクチャの相対的位置関係を示す第2のインデックスであって、例えば主に符号化対象ピクチャが表示時間順で後方のピクチャを参照する場合のインデックスとして用いられる。この第2参照インデックス18のリストは、「参照インデックスリスト1(LIST1)」または「第2参照インデックスリスト」と呼ばれる。第2参照インデックス18の値には、まず、符号化対象ピクチャより後の表示時刻を持つ参照ピクチャに対し、符号化対象ピクチャに表示時間順で近い順より、「0」から「1」ずつ繰り上がる整数値が割り当てられる。符号化対象より後の表示時刻を持つ参照ピクチャすべてに対し「0」から「1」ずつ繰り上がる値が割り当てられ、次に符号化対象ピクチャより前の表示時刻を持つ参照ピクチャに対し、符号化対象ピクチャに表示時間順で近い順から続きの値が割り当てられる。従って、この参照ピクチャリスト10をみれば、第1参照インデックス12、第2参照インデックス18は、参照インデックスの値が小さい参照ピクチャほど符号化対象ピクチャに表示時間順で近接していることがわかる。以上では、参照インデックスの初期状態での番号の割り当て方について説明したが、参照インデックスの番号の割り当て方はピクチャ単位やスライス単位で変更することが可能である。参照インデックスの番号の割り当て方は、例えば、表示時間順で離れたピクチャに対して小さい番号を割り当てることもできるが、そのような参照インデックスは、例えば、表示時間順で離れたピクチャを参照する方が、符号化効率が向上するような場合に用いられる。すなわち、ブロック中の参照インデックスは可変長符号語により表現され、値が小さいほど短い符号長のコードが割り当てられているので、参照することにより符号化効率が向上するピクチャに対して、より小さな参照インデックスを割り当てることにより、参照インデックスの符号量を減らし、さらに符号化効率の向上を行うものである。

#### 【0023】

図1はピクチャ番号と参照インデックスの説明図である。図1は参照ピクチャリストの例を示しており、中央のBピクチャ(破線のもの)を符号化する際に用いる参照ピクチャおよびそのピクチャ番号と参照インデックスを示したものである。図1(A)は、図56を用いて説明した、初期状態での参照インデックスの割り当て方により、参照インデックスを割り当てた場合を示している。

#### 【0024】

図2は従来の画像符号化装置による画像符号化信号フォーマットの概念図である。Pictureは1ピクチャ分の符号化信号、Headerはピクチャ先頭に含まれるヘッダ符号化信号、Block1は直接モードによるブロックの符号化信号、Block2は直接モード以外の補間予測によるブロックの符号化信号、Rid×0、Rid×1はそれぞれ第1参照インデックスと第2参照インデックス、MV0、MV1はそれぞれ第1動きベクトルと第2動きベクトルを示す。符号化ブロックBlock2では、補間に使用する2つの参照ピクチャを示すため2つの参照インデックスRid×0、Rid×1を符号化信号中にこの順で有する。また、符号化ブロックBlock2の第1動きベクトルMV0と、第2動きベクトルMV1とは符号化ブロックBlock2の符号化信号内にこの順で符号化される。参照インデックスRid×0、Rid×1のいずれを使用するかはPredicted by P1により判断することができる。また、第1動きベクトルMV0が参照するピクチャ(第1参照ピクチャ)を第1参照インデックスRid×0で示し、第2動きベクトルMV1が参照するピクチャ(第2参照ピクチャ)を第2参照インデックスRid×1で示す。

例えば、動きベクトル  $MV0$  と  $MV1$  の 2 方向でピクチャを参照することが示される場合は  $Rid \times 0$  と  $Rid \times 1$  が用いられ、動きベクトル  $MV0$  または  $MV1$  のいずれか 1 方向でピクチャを参照することが示される場合は、その動きベクトルに應じた参照インデックスである  $Rid \times 0$  または  $Rid \times 1$  が用いられ、直接モードが示されている場合は  $Rid \times 0$ 、 $Rid \times 1$  とともに用いられない。第 1 参照ピクチャは、第 1 参照インデックスにより指定され、一般的には符号化対象ピクチャより前の表示時刻を持つピクチャであり、第 2 参照ピクチャは、第 2 参照インデックスにより指定され、一般的には符号化対象ピクチャより後の表示時刻を持つピクチャである。ただし、図 1 の参照インデックスの付与方法例からわかるように、第 1 参照ピクチャが符号化対象ピクチャより後の表示時刻を持つピクチャであり、第 2 参照ピクチャが符号化対象ピクチャより前の表示時刻を持つピクチャである場合もある。第 1 参照インデックス  $Rid \times 0$  は、ブロック  $Block2$  の第 1 動きベクトル  $MV0$  が参照した第 1 参照ピクチャを示す参照インデックスであり、第 2 参照インデックス  $Rid \times 1$  は、ブロック  $Block2$  の第 2 動きベクトル  $MV1$  が参照した第 2 参照ピクチャを示す参照インデックスである。

#### 【0025】

一方、符号化信号中のパッファ制御信号（図 2 Header 内の  $RPSL$ ）を用いて明示的に指示することにより、参照インデックスに対する参照ピクチャの割り当てを任意に変更することができる。この割り当ての変更により、第 2 参照インデックスが「0」の参照ピクチャを任意の参照ピクチャにすることも可能で、例えば、図 1 (B) に示すようにピクチャ番号に対する参照インデックスの割り当てを変更することができる。

#### 【0026】

このように、参照インデックスに対する参照ピクチャの割り当てを任意に変更することができるため、また、この参照インデックスに対する参照ピクチャの割り当ての変更は、通常、参照ピクチャとして選択することにより符号化効率が高くなるピクチャに対してより小さい参照インデックスを割り当てるため、動きベクトルが参照する参照ピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる動きベクトルを直接モードにおいて使用する動きベクトルとすると符号化効率を高めることができる。

#### 【0027】

（実施の形態 1）

本発明の実施の形態 1 の動画像符号化方法を図 3 に示したブロック図を用いて説明する。

#### 【0028】

符号化対象となる動画像は時間順にピクチャ単位でフレームメモリ 101 に入力され、さらに符号化が行われる順に並び替えられる。各々のピクチャはブロックと呼ばれる、例えば水平  $16 \times$  垂直  $16$  画素のグループに分割され、ブロック単位で以降の処理が行われる。

#### 【0029】

フレームメモリ 101 から読み出されたブロックは動きベクトル検出部 106 に入力される。ここではフレームメモリ 105 に蓄積されている符号化済みのピクチャを復号化した画像を参照ピクチャとして用いて、符号化対象としているブロックの動きベクトル検出を行う。このときモード選択部 107 では、動きベクトル検出部 106 で得られた動きベクトルや、動きベクトル記憶部 108 に記憶されている符号化済みのピクチャで用いた動きベクトルを参照しつつ、最適な予測モードを決定する。モード選択部 107 で得られた予測モードとその予測モードで用いる動きベクトルによって決定された予測画像が差分演算部 109 に入力され、符号化対象のブロックとの差分をとることにより予測残差画像が生成され、予測残差符号化部 102 において符号化が行われる。また、モード選択部 107 で得られた予測モードで用いる動きベクトルは、後のブロックやピクチャの符号化に利用するために、動きベクトル記憶部 108 に記憶される。以上の処理の流れは、ピクチャ間予測符号化が選択された場合の動作であったが、スイッチ 111 によってピクチャ内予測符号化との切り替えがなされる。最後に、符号列生成部 103 によって、動きベクトル等の制御情報および予測残差符号化部 102 から出力される画像情報等に対し、可変長符号

10

20

30

40

50

(10)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

化を施し最終的に出力される符号列が生成される。

【0080】

以上符号化の流れの概要を示したが、動きベクトル検出部106およびモード選択部107における処理の詳細について以下で説明する。

【0081】

動きベクトルの検出は、ブロックごともしくはブロックを分割した領域ごとに行われる。符号化の対象としている画像に対して表示時間順で前方および後方に位置する符号化済みのピクチャを参照ピクチャとし、そのピクチャ内の探索領域において最適と予測される位置を示す動きベクトルおよび予測モードを決定することにより予測画像を作成する。

【0082】

表示時間順で前方および後方にある2枚のピクチャを参照し、ピクチャ間予測符号化を行う2方向予測の1つとして、直接モードがある。直接モードでは符号化対象のブロックに、直接には動きベクトルを持たせず、表示時間順で近傍にある符号化済みピクチャ内の同じ位置にあるブロックの動きベクトルを参照することによって、実際に動き補償を行うための2つの動きベクトルを算出し、予測画像を作成する。

【0083】

図4は、直接モードにおいて動きベクトルを決定するために参照した符号化済みのブロックが、表示時間順で前方にある2枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っている場合の動作を示したものである。ピクチャP23が現在符号化の対象としているピクチャであり、ピクチャP22およびピクチャP24を参照ピクチャとして2方向予測を行うものである。符号化を行うブロックをブロックMB21とすると、このとき必要とされる2つの動きベクトルは符号化済みの後方参照ピクチャ（第2参照インデックスで指定される第2参照ピクチャ）であるピクチャP24の同じ位置にあるブロックMB22の持つ動きベクトルを用いて決定される。このブロックMB22は動きベクトルとして動きベクトルMV21および動きベクトルMV22の2つを有するため、求める2つの動きベクトルMV23および動きベクトルMV24を式1と同様に直接スケーリングを適用することによって算出することはできない。そこで式2のように、スケーリングを適用する動きベクトルとして動きベクトルMV—REFをブロックMB22の持つ2つの動きベクトルの平均値から算出し、その時の時間間隔TR—REFを同様に平均値から算出する。そして、式3に基づいて動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFに対してスケーリングを適用することによって動きベクトルMV23および動きベクトルMV24を算出する。このとき時間間隔TR21はピクチャP24からピクチャP21まで、つまり動きベクトルMV21が参照するピクチャまでの時間の間隔を示し、時間間隔TR22は動きベクトルMV22が参照するピクチャまでの時間の間隔を示している。また、時間間隔TR23は動きベクトルMV23が参照するピクチャまでの時間の間隔を示し、時間間隔TR24は動きベクトルMV24が参照するピクチャまでの時間の間隔を示している。これらのピクチャ間の時間間隔は、例えば各ピクチャに付される表示時間や表示順序を示す情報、またはその情報の差に基づいて決定することができる。なお、図4の例では符号化の対象とするピクチャは隣のピクチャを参照しているが、隣でないピクチャを参照した場合でも同様に扱うことが可能である。

【0084】

$$MV\_REF = (MV21 + MV22) / 2 \quad \cdots \text{式2(a)}$$

$$TR\_REF = (TR21 + TR22) / 2 \quad \cdots \text{式2(b)}$$

$$MV23 = MV\_REF / TR\_REF \times TR23 \quad \cdots \text{式3(a)}$$

$$MV24 = -MV\_REF / TR\_REF \times TR24 \quad \cdots \text{式3(b)}$$

以上のように上記実施の形態では、直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で前方にあるピクチャを参照する複数の動きベクトルを有する場合に、前記複数の動きベクトルを用いて1つの動きベクトルを生成し、スケーリングを適用して実際に動き補償に使用するための2つの動きベクトルを決定することにより、直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックがBピクチャに属する場合においても矛盾無く

10

20

30

40

50

直接モードを用いたビクチャ間予測符号化を可能とする符号化方法を示した。

#### 【0085】

なお、図4における2つの動きベクトルMV23および動きベクトルMV24を求める際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFを算出するために、動きベクトルMV21と動きベクトルMV22との平均値および時間間隔TR21と時間間隔TR22との平均値をとる方法として、式2の替わりに式4を用いることも可能である。まず、式4 (α) のように動きベクトルMV21に対して時間間隔が動きベクトルMV22と同じになるようにスケーリングを施し動きベクトルMV21'を算出する。そして動きベクトルMV21'と動きベクトルMV22との平均をとることにより動きベクトルMV—REFが決定される。このとき時間間隔TR—REFは時間間隔TR22をそのまま用いることになる。なお、動きベクトルMV21に対してスケーリングを施して動きベクトルMV21'とする替わりに動きベクトルMV22に対してスケーリングを施して動きベクトルMV22'とする場合も同様に扱うことが可能である。

10

#### 【0086】

$$MV21' = MV21 / TR21 \times TR22 \quad \dots \text{式4 (}\alpha\text{)}$$

$$MV\_REF = (MV21' + MV22) / 2 \quad \dots \text{式4 (}b\text{)}$$

$$TR\_REF = TR22 \quad \dots \text{式4 (}c\text{)}$$

なお、図4における2つの動きベクトルMV23および動きベクトルMV24を算出する際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFとして、式2のように2つの動きベクトルの平均値を用いる替わりに、式5のように動きベクトルを参照するビクチャP24に対する時間間隔の短い方のビクチャP22を参照する動きベクトルMV22および時間間隔TR22を直接用いることも可能である。同様に、式6のように時間間隔の長い方のビクチャP21を参照する動きベクトルMV21および時間間隔TR21を動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFとして直接用いることも可能である。この方法により、動きベクトルを参照されるビクチャP24に属するそれぞれのブロックは、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができ、符号化装置における動きベクトル記憶部の容量を小さく抑えることが可能となる。

20

#### 【0087】

$$MV\_REF = MV22 \quad \dots \text{式5 (}\alpha\text{)}$$

$$TR\_REF = TR22 \quad \dots \text{式5 (}b\text{)}$$

$$MV\_REF = MV21 \quad \dots \text{式6 (}\alpha\text{)}$$

$$TR\_REF = TR21 \quad \dots \text{式6 (}b\text{)}$$

なお、図4における2つの動きベクトルMV23および動きベクトルMV24を算出する際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFとして、式2のように2つの動きベクトルの平均値を用いる替わりに、符号化される順番が先であるビクチャを参照する動きベクトルを直接用いることも可能である。図5 (α) は図4と同じように動画像として表示される順番でのビクチャの並び方における参照関係を示したものであり、図5 (b) では図3のフレームメモリ101において符号化される順番に並び替えられた一例を示している。なお、ビクチャP23が直接モードによって符号化を行うビクチャ、ビクチャP24がそのときに動きベクトルを参照されるビクチャを示している。図5 (b) のように並び替えたとき、符号化される順番が先であるビクチャを参照する動きベクトルを直接用いることから、式5のように動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFとして動きベクトルMV22および時間間隔TR22が直接適用される。同様に、符号化される順番が後であるビクチャを参照する動きベクトルを直接用いることも可能である。この場合は、式6のように動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFとして動きベクトルMV21および時間間隔TR21が直接適用される。この方法により、動きベクトルを参照されるビクチャP24に属するそれぞれのブロックは、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を实

30

40

50

(12)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

現することができ、符号化装置における動きベクトル記憶器の容量を小さく抑えることが可能となる。

#### 【0038】

なお、本実施の形態においては、参照する動きベクトルに対してピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングすることにより、直接モードにおいて用いる動きベクトルを計算する場合について説明したが、これは参照する動きベクトルを定数倍して計算しても良い。ここで、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

#### 【0039】

なお、式2(a)または式4(b)において、動きベクトルMVREFを計算する際には、式2(a)または式4(b)の右辺を計算した後、所定の動きベクトルの精度（例えば、1/2画素精度の動きベクトルであれば、0.5画素単位の値）に丸めても良い。動きベクトルの精度としては、1/2画素精度に限るものではない。またこの動きベクトルの精度は、例えば、ブロック単位、ピクチャ単位、シーケンス単位で決定することができる。また、式3(a)、式3(b)、式4(a)において、動きベクトルMV23、動きベクトルMV24、動きベクトルMV21'を計算する際には、式3(a)、式3(b)、式4(a)の右辺を計算した後、所定の動きベクトルの精度に丸めても良い。

#### 【0040】

(実施の形態2)

図8に基づいた符号化処理の概要は実施の形態1と全く同等である。ここでは直接モードにおける2方向予測の動作について図6を用いてその詳細を説明する。

#### 【0041】

図6は直接モードにおいて動きベクトルを決定するために参照したブロックが、表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を示したものである。ピクチャP43が現在符号化の対象としているピクチャでありピクチャP42およびピクチャP44を参照ピクチャとして2方向予測を行うものである。符号化を行うブロックをブロックMB41とすると、このとき必要とされる2つの動きベクトルは符号化済みの後方参照ピクチャ（第2参照インデックスで指定される第2参照ピクチャ）であるピクチャP44の同じ位置にあるブロックMB42の持つ動きベクトルを用いて決定される。このブロックMB42は動きベクトルとして動きベクトルMV45および動きベクトルMV46の2つを有するため、求める2つの動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を式1と同様に直接スケーリングを適用することによって算出することはできない。そこで式7のように、スケーリングを適用する動きベクトルとして動きベクトルMVREFをブロックMB42の持つ2つの動きベクトルの平均値から決定し、その時の時間間隔TRREFを同様に平均値から決定する。そして、式8に基づいて動きベクトルMVREFおよび時間間隔TRREFに対してスケーリングを適用することによって動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を算出する。このとき時間間隔TR45はピクチャP44からピクチャP45まで、つまり動きベクトルMV45が参照するピクチャまでの時間の間隔を示し、時間間隔TR46は動きベクトルMV46が参照するピクチャまでの時間の間隔を示している。また、時間間隔TR43は動きベクトルMV43が参照するピクチャまでの時間の間隔を示し、時間間隔TR44は時間間隔MV44が参照するピクチャまでの時間の間隔を示すものである。これらのピクチャ間の時間間隔は、実施の形態1で説明したのと同様に、例えば各ピクチャに付される表示時間や表示順序を示す情報、またはその情報の差に基づいて決定することができる。なお、図6の例では符号化の対象とするピクチャは隣のピクチャを参照しているが、隣でないピクチャを参照した場合でも同様に扱うことが可能である。

#### 【0042】

$$MVREF = (MV45 + MV46) / 2 \quad \dots \text{式7(a)}$$

$$TRREF = (TR45 + TR46) / 2 \quad \dots \text{式7(b)}$$

$$MV43 = -MVREF / TRREF \times TR43 \quad \dots \text{式8(a)}$$

$$MV44 = MV - REF / TR - REF \times TR44 \quad \cdots \text{式 } 8(b)$$

以上のように上記実施の形態では、直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方にあるピクチャを参照する複数の動きベクトルを有する場合に、前記複数の動きベクトルを用いて1つの動きベクトルを生成し、スケーリングを適用して実際に動き補償に使用するための2つの動きベクトルを決定することにより、直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックがBピクチャに属する場合においても矛盾無く直接モードを用いたピクチャ間予測符号化を可能とする符号化方法を示した。

#### 【0043】

なお、図6における2つの動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を求める際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトルMV - REFおよび時間間隔TR - REFを算出するために、動きベクトルMV45と動きベクトルMV46との平均値および時間間隔TR45と時間間隔TR46との平均値をとる方法として、式7の替わりに式9を用いることも可能である。まず、式9(a)のように動きベクトルMV46に対して時間間隔が動きベクトルMV45と同じになるようにスケーリングを施し動きベクトルMV46'を算出する。そして動きベクトルMV46'と動きベクトルMV45との平均をとることにより動きベクトルMV - REFが決定される。このとき時間間隔TR - REFは時間間隔TR41をそのまま用いることになる。なお、動きベクトルMV46に対してスケーリングを施して動きベクトルMV46'とする替わりに動きベクトルMV45に対してスケーリングを施して動きベクトルMV45'とする場合も同様に扱うことが可能である。

#### 【0044】

$$MV46' = MV46 / TR46 \times TR45 \quad \cdots \text{式 } 9(a)$$

$$MV - REF = (MV46' + MV45) / 2 \quad \cdots \text{式 } 9(b)$$

$$TR - REF = TR45 \quad \cdots \text{式 } 9(c)$$

なお、図6における2つの動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を算出する際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトルMV - REFおよび時間間隔TR - REFとして、式7のように2つの動きベクトルの平均値を用いる替わりに、式10のように動きベクトルを参照するピクチャP44に対して時間間隔の短い方のピクチャP45を参照する動きベクトルMV45および時間間隔TR45を直接用いることも可能である。同様に、式11のように時間間隔の長い方のピクチャP46を参照する動きベクトルMV46および時間間隔TR46を動きベクトルMV - REFおよび時間間隔TR - REFとして直接用いることも可能である。この方法により、動きベクトルを参照されるピクチャP44に属するそれぞれのブロックは、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができ、符号化装置における動きベクトル記憶器の容量を小さく抑えることが可能となる。

#### 【0045】

$$MV - REF = MV45 \quad \cdots \text{式 } 10(a)$$

$$TR - REF = TR45 \quad \cdots \text{式 } 10(b)$$

$$MV - REF = MV46 \quad \cdots \text{式 } 11(a)$$

$$TR - REF = TR46 \quad \cdots \text{式 } 11(b)$$

なお、図6における2つの動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を算出する際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトルMV - REFおよび時間間隔TR - REFとして、式7のように2つの動きベクトルの平均値を用いる替わりに、符号化される順番が先であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることも可能である。図7(a)は図6と同じように動画像として表示される順番でのピクチャの並び方における参照関係を示したものであり、図7(b)では図8のフレームメモリ101において符号化される順番に並び替えられた一例を示している。なお、ピクチャP43が直接モードによって符号化を行うピクチャ、ピクチャP44がそのときに動きベクトルを参照されるピクチャを示している。図7(b)のように並び替えたとき、符号化される順番が先であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることから、式11のように動きベクトルMV -

10

20

30

40

50

(14)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

REFおよび時間間隔TR—REFとして動きベクトルMV46および時間間隔TR46が直接適用される。同様に、符号化される順番が後であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることも可能である。この場合は、式10のように動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFとして動きベクトルMV45および時間間隔TR45が直接適用される。この方法により、動きベクトルを参照されるピクチャP44に属するそれぞれのブロックは、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができ、符号化装置における動きベクトル記憶器の容量を小さく抑えることが可能となる。

#### 【0046】

なお、直接モードにおいて動きベクトルを決定するために参照したピクチャが表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っていた場合、求める2つの動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を「0」として動き補償を行うことも可能である。この方法により、動きベクトルを参照されるピクチャP44に属するそれぞれのブロックは、動きベクトルを記憶しておく必要が無いため符号化装置における動きベクトル記憶器の容量を小さく抑えることが可能となり、さらに動きベクトル算出のための処理を省略することが可能となる。

#### 【0047】

なお、直接モードにおいて動きベクトルを決定するために参照したピクチャが表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っていた場合、動きベクトルの参照を禁止し、直接モード以外の予測符号化のみを適用させることも可能である。図6のピクチャP44のように表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する場合は、表示時間順で前方にあるピクチャとの相関が低い可能性が考えられるため、直接モードを禁止し別の予測方法を選択することにより、より正確な予測画像を生成することが可能となる。

#### 【0048】

なお、本実施の形態においては、参照する動きベクトルに対してピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングすることにより、直接モードにおいて用いる動きベクトルを計算する場合について説明したが、これは参照する動きベクトルを定数倍して計算しても良い。ここで、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

#### 【0049】

なお、式7(a)、式9(b)において、動きベクトルMV—REFを計算する際には、式7(a)、式9(b)の右辺を計算した後、所定の動きベクトルの精度に丸めても良い。動きベクトルの精度としては、1/2画素、1/3画素、1/4画素精度等がある。またこの動きベクトルの精度は、例えば、ブロック単位、ピクチャ単位、シーケンス単位で決定することができる。また、式8(a)、式8(b)、式9(a)において、動きベクトルMV43、動きベクトルMV44、動きベクトルMV46'を計算する際には、式8(a)、式8(b)、式9(a)の右辺を計算した後、所定の動きベクトルの精度に丸めても良い。

#### 【0050】

(実施の形態3)

本発明の実施の形態3の動画復号化方法を図8に示したブロック図を用いて説明する。ただし、実施の形態1の動画復号化方法で生成された符号列が入力されるものとする。

#### 【0051】

まず入力された符号列から符号列解析器601によって予測モード、動きベクトル情報および予測残差符号化データ等の各種の情報が抽出される。

#### 【0052】

予測モードや動きベクトル情報は予測モード／動きベクトル復号化部608に対して出力され、予測残差符号化データは予測残差復号化部602に出力される。予測モード／動きベクトル復号化部608では、予測モードの復号化と、その予測モードで用いる動きベク

10

20

30

40

50

(15)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

トルの復号化とを行う。動きベクトルの復号化の際には、動きベクトル記憶部 605 に記憶されている復号化済みの動きベクトルを利用する。復号化された予測モードおよび動きベクトルは、動き補償復号部 604 に対して出力される。また、復号化された動きベクトルは、後のブロックの動きベクトルの復号化で利用するために、動きベクトル記憶部 605 に記憶される。動き補償復号部 604 ではフレームメモリ 603 に蓄積されている復号化済みのピクチャの復号化画像を参照ピクチャとし、入力された予測モードや動きベクトル情報に基づいて予測画像を生成する。このようにして生成された予測画像は加算演算部 606 に入力され、予測残差復号化部 602 において生成された予測残差画像との加算を行うことにより復号化画像が生成される。以上の実施の形態はピクチャ間予測符号化がなされている符号列に対する動作であったが、スイッチ 607 によってピクチャ内予測符号化がなされている符号列に対する復号化処理との切り替えがなされる。

10

【0053】

以上復号化の流れの概要を示したが、動き補償復号部 604 における処理の詳細について以下で説明する。

【0054】

動きベクトル情報はブロックごともしくはブロックを分割した領域ごとに付加されている。復号化の対象としているピクチャに対して表示時間順で前方および後方に位置する復号化済みのピクチャを参照ピクチャとし、復号化された動きベクトルによってそのピクチャ内から動き補償を行うための予測画像を作成する。

【0055】

表示時間順で前方および後方にあるそれぞれ 1 枚ずつのピクチャを参照しピクチャ間予測符号化を行う 2 方向予測の 1 つとして直接モードがある。直接モードでは復号化対象のブロックが動きベクトルを直接持たない符号列を入力とするため、表示時間順で近傍にある復号化済みピクチャ内の同じ位置にあるブロックの動きベクトルを参照することによって、実際に動き補償を行うための 2 つの動きベクトルを算出し予測画像を作成する。

20

【0056】

図 4 は直接モードにおいて動きベクトルを決定するために参照した復号化済みのピクチャが、表示時間順で前方にある 2 枚のピクチャを参照する 2 つの動きベクトルを持っていた場合の動作を示したものである。ピクチャ P 23 が現在復号化の対象としているピクチャであり、ピクチャ P 22 およびピクチャ P 24 を参照ピクチャとして 2 方向予測を行うものである。復号化を行うブロックをブロック MB 21 とすると、このとき必要とされる 2 つの動きベクトルは復号化済みの後方参照ピクチャ（第 2 参照インデックスで指定される第 2 参照ピクチャ）であるピクチャ P 24 の同じ位置にあるブロック MB 22 の持つ動きベクトルを用いて決定される。このブロック MB 22 は動きベクトルとして動きベクトル MV 21 および動きベクトル MV 22 の 2 つを有するため、求める 2 つの動きベクトル MV 23 および動きベクトル MV 24 を式 1 と同様に直接スケーリングを適用することによって算出することはできない。そこで式 2 のように、スケーリングを適用する動きベクトルとして動きベクトル MV — REF をブロック MB 22 の持つ 2 つの動きベクトルの平均値から算出し、その時の時間間隔 TR — REF を同様に平均値から算出する。そして、式 3 に基づいて動きベクトル MV — REF および時間間隔 TR — REF に対してスケーリングを適用することによって動きベクトル MV 23 および動きベクトル MV 24 を算出する。このとき時間間隔 TR 21 はピクチャ P 24 からピクチャ P 21 まで、つまり動きベクトル MV 21 が参照するピクチャまでの時間の間隔を示し、時間間隔 TR 22 は動きベクトル MV 22 が参照するピクチャまでの時間の間隔を示している。また、時間間隔 TR 23 は動きベクトル MV 23 が参照するピクチャまでの時間の間隔を示し、時間間隔 TR 24 は動きベクトル MV 24 が参照するピクチャまでの時間の間隔を示している。これらのピクチャ間の時間間隔は、例えば各ピクチャに付される表示時間や表示順序を示す情報、またはその情報の差に基づいて決定することができ。なお、図 4 の例では復号化の対象とするピクチャは隣のピクチャを参照しているが、隣でないピクチャを参照した場合でも同様に扱うことが可能である。

30

40

50



## 【0057】

以上のように上記実施の形態では、直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で前方にあるピクチャを参照する複数の動きベクトルを有する場合に、前記複数の動きベクトルを用いて1つの動きベクトルを生成し、スケーリングを適用して実際に動き補償に使用するための2つの動きベクトルを決定することにより、直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックがBピクチャに属する場合においても矛盾無く直接モードを用いたピクチャ間予測復号化を可能とする復号化方法を示した。

## 【0058】

なお、図4における2つの動きベクトル $MV_{28}$ および動きベクトル $MV_{24}$ を求める際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトル $MV_{REF}$ および時間間隔 $TR_{REF}$ を算出するために、動きベクトル $MV_{21}$ と動きベクトル $MV_{22}$ との平均値および時間間隔 $TR_{21}$ と時間間隔 $TR_{22}$ との平均値をとる方法として、式2の替わりに式4を用いることも可能である。まず、式4(α)のように動きベクトル $MV_{21}$ に対して時間間隔が動きベクトル $MV_{22}$ と同じになるようにスケーリングを施し動きベクトル $MV_{21}'$ を算出する。そして動きベクトル $MV_{21}'$ と動きベクトル $MV_{22}$ との平均をとることにより動きベクトル $MV_{REF}$ が決定される。このとき時間間隔 $TR_{REF}$ は時間間隔 $TR_{22}$ をそのまま用いることになる。なお、動きベクトル $MV_{21}$ に対してスケーリングを施して動きベクトル $MV_{21}'$ とする替わりに動きベクトル $MV_{22}$ に対してスケーリングを施して動きベクトル $MV_{22}'$ とする場合も同様に扱うことが可能である。

10

20

## 【0059】

なお、図4における2つの動きベクトル $MV_{28}$ および動きベクトル $MV_{24}$ を算出する際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトル $MV_{REF}$ および時間間隔 $TR_{REF}$ として、式2のように2つの動きベクトルの平均値を用いる替わりに、式5のように動きベクトルを参照するピクチャP24に対して時間間隔の短い方のピクチャP22を参照する動きベクトル $MV_{22}$ および $TR_{22}$ を直接用いることも可能である。同様に、式6のように時間間隔の長い方のピクチャP21を参照する動きベクトル $MV_{21}$ および時間間隔 $TR_{21}$ を動きベクトル $MV_{REF}$ および時間間隔 $TR_{REF}$ として直接用いることも可能である。この方法により、動きベクトルを参照されるピクチャP24に属するそれぞれのブロックは、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができ、復号化装置における動きベクトル記憶部の容量を小さく抑えることが可能となる。

30

## 【0060】

なお、図4における2つの動きベクトル $MV_{28}$ および動きベクトル $MV_{24}$ を算出する際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトル $MV_{REF}$ および時間間隔 $TR_{REF}$ として、式2のように2つの動きベクトルの平均値を用いる替わりに、復号化される順番が先であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることも可能である。図5(α)は図4と同じように動画像として表示される順番でのピクチャの並び方における参照関係を示したものであり、図5(b)では入力された符号列の順番、つまり復号化される順番の一例を示している。なお、ピクチャP28が直接モードによって復号化を行うピクチャ、ピクチャP24がそのときに動きベクトルを参照されるピクチャを示している。図5(b)のような並び順を考えたとき、復号化される順番が先であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることから、式5のように動きベクトル $MV_{REF}$ および時間間隔 $TR_{REF}$ として動きベクトル $MV_{22}$ および時間間隔 $TR_{22}$ が直接適用される。同様に、復号化される順番が後であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることも可能である。この場合は、式6のように動きベクトル $MV_{REF}$ および時間間隔 $TR_{REF}$ として動きベクトル $MV_{21}$ および時間間隔 $TR_{21}$ が直接適用される。この方法により、動きベクトルを参照されるピクチャP24に属するそれぞれのブロックは、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができ、復号化装置における動きベクトル記憶部の容量を小さく抑えることが可能とな

40

50

(17)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

る。

#### 【0061】

なお、本実施の形態においては、参照する動きベクトルに対してピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングすることにより、直接モードにおいて用いる動きベクトルを計算する場合について説明したが、これは参照する動きベクトルを定数倍して計算しても良い。ここで、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

#### 【0062】

(実施の形態4)

図8に基づいた復号化処理の概要は実施の形態3と全く同等である。ここでは直接モードにおける2方向予測の動作について図6を用いてその詳細を説明する。ただし、実施の形態2の動画像符号化方法で生成された符号列が入力されるものとする。

#### 【0063】

図6は直接モードにおいて動きベクトルを決定するために参照したピクチャが、表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を示したものである。ピクチャP43が現在復号化の対象としているピクチャであり、ピクチャP42およびピクチャP44を参照ピクチャとして2方向予測を行うものである。復号化を行うブロックをブロックMB41とすると、このとき必要とされる2つの動きベクトルは復号化済みの後方参照ピクチャ(第2参照インデックスで指定される第2参照ピクチャ)であるピクチャP44の同じ位置にあるブロックMB42の持つ動きベクトルを用いて決定される。このブロックMB42は動きベクトルとして動きベクトルMV45および動きベクトルMV46の2つを有するため、求める2つの動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を式1と同様に直接スケーリングを適用することによって算出することはできない。そこで式7のように、スケーリングを適用する動きベクトルとして動きベクトルMV—REFを動きベクトルMB42の持つ2つの動きベクトルの平均値から決定し、その時の時間間隔TR—REFを同様に平均値から決定する。そして、式8に基づいて動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFに対してスケーリングを適用することによって動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を算出する。このとき時間間隔TR45はピクチャP44からピクチャP45まで、つまり動きベクトルMV45が参照するピクチャまでの時間の間隔を、時間間隔TR46は動きベクトルMV46が参照するピクチャまでの時間の間隔を、時間間隔TR43は動きベクトルMV43が参照するピクチャまでの時間の間隔を示すものである。なお、図6の例では復号化の対象とするピクチャは隣のピクチャを参照しているが、隣でないピクチャを参照した場合でも同様に扱うことが可能である。

#### 【0064】

以上のように上記実施の形態では、直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方にあるピクチャを参照する複数の動きベクトルを有する場合に、前記複数の動きベクトルを用いて1つの動きベクトルを生成し、スケーリングを適用して実際に動き補償に使用するための2つの動きベクトルを決定することにより、直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックがBピクチャに属する場合においても矛盾無く直接モードを用いたピクチャ間予測復号化を可能とする復号化方法を示した。

#### 【0065】

なお、図6における2つの動きベクトルMV43および動きベクトルMV44を求める際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトルMV—REFおよび時間間隔TR—REFを算出するために、動きベクトルMV45と動きベクトルMV46との平均値および時間間隔TR45と時間間隔TR46との平均値をとる方法として、式7の替わりに式9を用いることも可能である。まず、式9(α)のように動きベクトルMV46に対して時間間隔が動きベクトルMV45と同じになるようにスケーリングを施し動きベクトルMV46'を算出する。そして動きベクトルMV46'と動きベクトルMV45との平均をとる

ことにより動きベクトル  $MV - REF$  が決定される。このとき時間間隔  $TR - REF$  は時間間隔  $TR 45$  をそのまま用いることになる。なお、動きベクトル  $MV 46$  に対してスケーリングを施して動きベクトル  $MV 46'$  とする替わりに動きベクトル  $MV 45$  に対してスケーリングを施して動きベクトル  $MV 45'$  とする場合も同様に扱うことが可能である。

#### 【0066】

なお、図6における2つの動きベクトル  $MV 43$  および動きベクトル  $MV 44$  を算出する際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトル  $MV - REF$  および時間間隔  $TR - REF$  として、式7のように2つの動きベクトルの平均値を用いる替わりに、式10のように動きベクトルを参照するピクチャ  $P 44$  に対して時間間隔の短い方のピクチャ  $P 45$  を参照する動きベクトル  $MV 45$  および時間間隔  $TR 45$  を直接用いることも可能である。同様に、式11のように時間間隔の長い方のピクチャ  $P 46$  を参照する動きベクトル  $MV 46$  および時間間隔  $TR 46$  を動きベクトル  $MV - REF$  および時間間隔  $TR - REF$  として直接用いることも可能である。この方法により、動きベクトルを参照されるピクチャ  $P 44$  に属するそれぞれのブロックは、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができ、復号化装置における動きベクトル記憶部の容量を小さく抑えることが可能となる。

#### 【0067】

なお、図6における2つの動きベクトル  $MV 43$  および動きベクトル  $MV 44$  を算出する際に、スケーリングを施す対象となる動きベクトル  $MV - REF$  および時間間隔  $TR - REF$  として、式7のように2つの動きベクトルの平均値を用いる替わりに、復号化される順番が先であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることも可能である。図7(a)は図6と同じように動画像として表示される順番でのピクチャの並び方における参照関係を示したものであり、図7(b)では入力された符号列の順番、つまり復号化される順番の一例を示している。なお、ピクチャ  $P 43$  が直接モードによって符号化を行うピクチャ、ピクチャ  $P 44$  がそのときに動きベクトルを参照されるピクチャを示している。図7(b)のような並び順を考えたとき、復号化される順番が先であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることから、式11のように動きベクトル  $MV - REF$  および時間間隔  $TR - REF$  として動きベクトル  $MV 46$  および時間間隔  $TR 46$  が直接適用される。同様に、復号化される順番が後であるピクチャを参照する動きベクトルを直接用いることも可能である。この場合は、式10のように動きベクトル  $MV - REF$  および時間間隔  $TR - REF$  として動きベクトル  $MV 45$  および時間間隔  $TR 45$  が直接適用される。この方法により、動きベクトルを参照されるピクチャ  $P 44$  に属するそれぞれのブロックは、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができ、復号化装置における動きベクトル記憶部の容量を小さく抑えることが可能となる。

#### 【0068】

なお、直接モードにおいて動きベクトルを決定するために参照したブロックが表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っていた場合、求める2つの動きベクトル  $MV 43$  および動きベクトル  $MV 44$  を「0」として動き補償を行うことも可能である。この方法により、動きベクトルを参照されるピクチャ  $P 44$  に属するそれぞれのブロックは、動きベクトルを記憶しておく必要が無いため復号化装置における動きベクトル記憶部の容量を小さく抑えることが可能となり、さらに動きベクトル算出のための処理を省略することが可能となる。

#### 【0069】

なお、本実施の形態においては、参照する動きベクトルに対してピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングすることにより、直接モードにおいて用いる動きベクトルを計算する場合について説明したが、これは参照する動きベクトルを定数倍して計算しても良い。ここで、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

10

20

30

40

50

(19)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

## 【0070】

(実施の形態5)

上記実施の形態1から実施の形態4までに示した符号化方法または復号化方法に限らず、以下に示す動きベクトル計算方法を用いて符号化方法または復号化方法を実現することができる。

## 【0071】

図9は直接モードにおいて動きベクトルを計算するために参照する符号化済みのブロックまたは復号化済みのブロックが、表示時間順で前方にある2枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を示したものである。ピクチャP23が現在符号化または復号化の対象としているピクチャである。符号化または復号化を行うブロックをブロックMB1とすると、このとき必要とされる2つの動きベクトルは符号化済みのまたは復号化済みの後方参照ピクチャ（第2参照インデックスで指定される第2参照ピクチャ）P24の同じ位置にあるブロックMB2の持つ動きベクトルを用いて決定される。なお、図9において、ブロックMB1が処理対象ブロックであり、ブロックMB1とブロックMB2とはピクチャ上で互いに同位置にあるブロックであり、動きベクトルMV21と動きベクトルMV22とはブロックMB2を符号化または復号化するときを用いた動きベクトルであり、それぞれピクチャP21、ピクチャP22を参照している。また、ピクチャP21、ピクチャP22、ピクチャP24は符号化済みピクチャまたは復号化済みピクチャである。また、時間間隔TR21はピクチャP21とピクチャP24との間の時間間隔、時間間隔TR22はピクチャP22とピクチャP24との間の時間間隔、時間間隔TR21'はピクチャP21とピクチャP23との間の時間間隔、時間間隔TR24'はピクチャP23とピクチャP24との間の時間間隔を示す。

## 【0072】

動きベクトル計算方法としては、図9に示すように参照ピクチャP24におけるブロックMB2の動きベクトルのうち先に符号化または復号化された前方向動きベクトル（第1動きベクトル）MV21のみを用い、ブロックMB1の動きベクトルMV21'、動きベクトルMV24'は以下の式により計算される。

## 【0073】

$$MV21' = MV21 \times TR21' / TR21$$

$$MV24' = -MV21 \times TR24' / TR21$$

そして動きベクトルMV21'、動きベクトルMV24'を用いてピクチャP21、ピクチャP24から2方向予測を行う。なお、動きベクトルMV21のみを用いてブロックMB1の動きベクトルMV21'と動きベクトルMV24'とを計算する代わりに、参照ピクチャP24におけるブロックMB2の動きベクトルのうち後に符号化または復号化された動きベクトル（第2動きベクトル）MV22のみを用いてブロックMB1の動きベクトルを計算してもよい。また、実施の形態1から実施の形態4で示したように、動きベクトルMV21と動きベクトルMV22との両者を用いて、ブロックMB1の動きベクトルを決定しても良い。いずれも動きベクトルMV21と動きベクトルMV22とのいずれか一方を選択する場合に、いずれを選択するかは、時間的に先に符号化または復号化されたブロックの動きベクトルを選択するようにしてもよいし、符号化装置、復号化装置でいずれを選択するかあらかじめ任意に設定しておいてもよい。また、ピクチャP21が短時間メモリ（Short Term Buffer）にあっても長時間メモリ（Long Term Buffer）にあっても、どちらでも動き補償することは可能である。短時間メモリ、長時間メモリについては、後述する。

## 【0074】

図10は直接モードにおいて動きベクトルを計算するために参照する符号化済みのブロックまたは復号化済みのブロックが、表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を示したものである。ピクチャP22が現在符号化または復号化の対象としているピクチャである。符号化または復号化を行うブロックをブロックMB1とすると、このとき必要とされる2つの動きベクトルは符号化済みのま

(20)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

たは復号化済みの後方参照ピクチャ（第2参照ピクチャ）P 2 3の同じ位置にあるブロックMB 2の持つ動きベクトルを用いて決定される。なお、図10において、ブロックMB 1が処理対象ブロックであり、ブロックMB 1とブロックMB 2とはピクチャ上で互いに同位置にあるブロックであり、動きベクトルMV 2 4と動きベクトルMV 2 5はブロックMB 2を符号化または復号化するとき用いた動きベクトルであり、それぞれピクチャP 2 4、ピクチャP 2 5を参照している。また、ピクチャP 2 1、ピクチャP 2 3、ピクチャP 2 4、ピクチャP 2 5は符号化済みピクチャまたは復号化済みピクチャである。また、時間間隔TR 2 4はピクチャP 2 3とピクチャP 2 4との間の時間間隔、時間間隔TR 2 5はピクチャP 2 3とピクチャP 2 5との間の時間間隔、時間間隔TR 2 4'はピクチャP 2 2とピクチャP 2 4との間の時間間隔、時間間隔TR 2 1'はピクチャP 2 1とピクチャP 2 2との間の時間間隔を示す。

10

【0075】

動きベクトル計算方法としては、図10に示すように参照ピクチャP 2 3におけるブロックMB 2のピクチャP 2 4への動きベクトルMV 2 4のみを用い、ブロックMB 1の動きベクトルMV 2 1'、動きベクトルMV 2 4'は以下の式により計算される。

【0076】

$$MV 2 1' = -MV 2 4 \times TR 2 1' / TR 2 4$$

$$MV 2 4' = MV 2 4 \times TR 2 4' / TR 2 4$$

そして動きベクトルMV 2 1'、動きベクトルMV 2 4'を用いてピクチャP 2 1、ピクチャP 2 4から2方向予測を行う。

20

【0077】

なお、図11に示すように参照ピクチャP 2 3におけるブロックMB 2のピクチャP 2 5への動きベクトルMV 2 5のみを用いた場合、ブロックMB 1の動きベクトルMV 2 1'、動きベクトルMV 2 5'は以下の式により計算される。なお、時間間隔TR 2 4はピクチャP 2 3とピクチャP 2 4との間の時間間隔、時間間隔TR 2 5はピクチャP 2 3とピクチャP 2 5との間の時間間隔、時間間隔TR 2 5'はピクチャP 2 2とピクチャP 2 5との間の時間間隔、時間間隔TR 2 1'はピクチャP 2 1とピクチャP 2 2との間の時間間隔を示す。

【0078】

$$MV 2 1' = -MV 2 5 \times TR 2 1' / TR 2 5$$

$$MV 2 5' = MV 2 5 \times TR 2 5' / TR 2 5$$

そして動きベクトルMV 2 1'、動きベクトルMV 2 5'を用いてピクチャP 2 1、ピクチャP 2 4から2方向予測を行う。

30

【0079】

図12は直接モードにおいて動きベクトルを計算するために参照する符号化済みのブロックまたは復号化済みのブロックが、表示時間順で前方にある1枚のピクチャを参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を示したものである。ピクチャP 2 3は、現在符号化または復号化の対象としているピクチャである。符号化または復号化を行うブロックをブロックMB 1とすると、このとき必要とされる2つの動きベクトルは符号化済みのまたは復号化済みの後方参照ピクチャ（第2参照インデックスで指定される第2参照ピクチャ）P 2 4の同じ位置にあるブロックMB 2の持つ動きベクトルを用いて決定される。なお、図12において、ブロックMB 1が処理対象ブロックであり、ブロックMB 1とブロックMB 2とはピクチャ上で互いに同位置にあるブロックである。動きベクトルMV 2 1 Aと動きベクトルMV 2 1 BとはブロックMB 2を符号化または復号化するとき用いた前方向動きベクトルであり、共にピクチャP 2 1を参照している。また、ピクチャP 2 1、ピクチャP 2 2、ピクチャP 2 4は符号化済みピクチャまたは復号化済みピクチャである。また、時間間隔TR 2 1 A、時間間隔TR 2 1 BはピクチャP 2 1とピクチャP 2 4との間の時間間隔、時間間隔TR 2 1'はピクチャP 2 1とピクチャP 2 3との間の時間間隔、時間間隔TR 2 4'はピクチャP 2 3とピクチャP 2 4との間の時間間隔を示す。

40

50

(21)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

## 【0080】

動きベクトル計算方法としては、図12に示すように参照ピクチャP24におけるブロックMB2のピクチャP21への前方向動きベクトルMV21Aのみを用い、ブロックMB1の動きベクトルMV21A'、MV24'は以下の式により計算される。

## 【0081】

$$MV21A' = MV21A \times TR21' / TR21A$$

$$MV24' = -MV21A \times TR24' / TR21A$$

そして動きベクトルMV21A'、動きベクトルMV24'を用いてピクチャP21、ピクチャP24から2方向予測を行う。

## 【0082】

なお、参照ピクチャP24におけるブロックMB2のピクチャP21への前方向動きベクトルMV21Bのみを用い、ブロックMB1の動きベクトルを計算してもよい。また、実施の形態1から実施の形態4で示したように、前方向動きベクトルMV21Aと前方向動きベクトルMV21Bとの両者を用いて、ブロックMB1に対する動きベクトルを決定しても良い。いずれも前方向動きベクトルMV21Aと前方向動きベクトルMV21Bとのいずれか一方を選択する場合に、いずれを選択するかは、時間的に先に符号化または復号化されている（符号列中に先に記述されている）動きベクトルを選択するようにしてもよいし、符号化装置、復号化装置で任意に設定してもよい。ここで、時間的に先に符号化または復号化されている動きベクトルとは、第1動きベクトルのことを意味する。また、ピクチャP21が短時間メモリ（Short Term Buffer）にあっても長時間メモリ（Long Term Buffer）にあっても、どちらでも動き補償することは可能である。短時間メモリ、長時間メモリについては、後述する。

## 【0083】

なお、本実施の形態においては、参照する動きベクトルに対してピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングすることにより、直接モードにおいて用いる動きベクトルを計算する場合について説明したが、これは参照する動きベクトルを定数倍して計算しても良い。ここで、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

## 【0084】

なお、上記の動きベクトルMV21'、動きベクトルMV24'、動きベクトルMV25'および動きベクトルMV21A'の計算式においては、各式の右辺を計算した後、所定の動きベクトルの精度に丸めても良い。動きベクトルの精度としては、1/2画素、1/3画素、1/4画素精度等がある。またこの動きベクトルの精度は、例えば、ブロック単位、ピクチャ単位、シーケンス単位で決定することができる。

## 【0085】

（実施の形態6）

本実施の形態6においては、直接モードにおいて対象動きベクトルを決定するために用いた参照ピクチャが表示時間順で前方にある2枚のピクチャを参照する2つの前方向動きベクトルを持っている場合に、2つの前方向動きベクトルのうち一方のみをスケーリングして対象動きベクトルを計算することができる方法について図13から図15を用いて説明する。なお、ブロックMB1が処理対象ブロックであり、ブロックMB1とブロックMB2とはピクチャ上で互いに同位置にあるブロックであり、動きベクトルMV21と動きベクトルMV22とはブロックMB2を符号化または復号化するときに用いた前方向動きベクトルであり、それぞれピクチャP21、ピクチャP22を参照している。また、ピクチャP21、ピクチャP22、ピクチャP24は符号化済みピクチャまたは復号化済みピクチャである。また、時間間隔TR21はピクチャP21とピクチャP24との間の時間間隔、時間間隔TR22はピクチャP22とピクチャP24との間の時間間隔、時間間隔TR21'はピクチャP21とピクチャP28との間の時間間隔、時間間隔TR22'はピクチャP22とピクチャP28との間の時間間隔を示す。

## 【0086】

10

20

30

40

50

第1の方法としては、図13に示すように参照ピクチャP24におけるブロックMB2が、ピクチャP21への前方向動きベクトルMV21と、ピクチャP22への前方向動きベクトルMV22との2つの前方向動きベクトルを有するとき、対象ピクチャP23に表示時間順で近いピクチャP22への動きベクトルMV22のみを用い、ブロックMB1の動きベクトルMV22'は以下の式により計算される。

【0087】

$$MV22' = MV22 \times TR22' / TR22$$

そして動きベクトルMV22'を用いてピクチャP22から動き補償を行う。

【0088】

第2の方法としては、図14に示すように参照ピクチャP24におけるブロックMB2がピクチャP21への前方向動きベクトルMV21とピクチャP22への前方向動きベクトルMV22との2つの前方向動きベクトルを有するとき、対象ピクチャP23に表示時間順で遠いピクチャP21への動きベクトルMV21のみを用い、ブロックMB1の動きベクトルMV21'は以下の式により計算される。

【0089】

$$MV21' = MV21 \times TR21' / TR21$$

そして動きベクトルMV21'を用いてピクチャP21から動き補償を行う。

【0090】

これら第1、第2の方法により、動きベクトルを参照される参照ピクチャP24に属するブロックMB2は、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができるため、動きベクトル記憶部の容量を小さく抑えることが可能となる。

【0091】

なお、前方向動きベクトルMV21を用いながら、実施の形態1と同様に表示時間順で近傍のピクチャであるピクチャP22から動き補償を行うこともできる。その時に用いる動きベクトルMVN（図示せず）は以下の式により計算される。

【0092】

$$MVN = MV21 \times TR22' / TR21$$

なお、第3の方法として、図15に示すように上記で求めた動きベクトルMV21'と動きベクトルMV22'とを用いてそれぞれピクチャP21とピクチャP22とから動き補償ブロックを取得し、その平均画像を動き補償における補間画像とする。

【0093】

この第3の方法により、計算量は増加するが、動き補償の精度は向上する。

【0094】

さらに、上記動きベクトルMVNと動きベクトルMV22'とを用いてピクチャP22から動き補償ブロックを取得し、その平均画像を動き補償における補間画像とすることもできる。

【0095】

なお、本実施の形態においては、参照する動きベクトルに対してピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングすることにより、直接モードにおいて用いる動きベクトルを計算する場合について説明したが、これは参照する動きベクトルを定数倍して計算しても良い。ここで、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

【0096】

なお、上記の動きベクトルMV21'、動きベクトルMV22'、動きベクトルMVNの計算式においては、各式の右辺を計算した後、所定の動きベクトルの精度に丸めても良い。動きベクトルの精度としては、1/2画素、1/3画素、1/4画素精度等がある。またこの動きベクトルの精度は、例えば、ブロック単位、ピクチャ単位、シーケンス単位で決定することができる。

【0097】

10

20

30

40

50

## (実施の形態7)

上記実施の形態6では直接モードにおいて符号化または復号化対象ブロックの動きベクトルを決定するために用いた参照ピクチャが、表示時間順で前方にある2枚のピクチャを参照する2つの前方向動きベクトルを持っている場合について述べたが、表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する2つの後方向動きベクトル(第2参照インデックスで参照ピクチャが指定される第2動きベクトル)を持っている場合についても同様に、2つの後方向動きベクトルのうち一方のみをスケーリングして対象動きベクトルを計算することができる。以下、図16から図19を用いて説明する。なお、ブロックMB1が処理対象ブロックであり、ブロックMB1とブロックMB2とはピクチャ上で互いに同位置にあるブロックであり、動きベクトルMV24と動きベクトルMV25とは、動きベクトルMB2を符号化または復号化するときに用いた後方向動きベクトル(第2参照インデックスで参照ピクチャが指定される第2動きベクトル)である。また、ピクチャP21、ピクチャP23、ピクチャP24およびピクチャP25は符号化済みピクチャまたは復号化済みピクチャである。また、時間間隔TR24はピクチャP23とピクチャP24との間の時間間隔、時間間隔TR25はピクチャP23とピクチャP25との間の時間間隔、時間間隔TR24'はピクチャP22とピクチャP24との間の時間間隔、時間間隔TR25'はピクチャP22とピクチャP25との間の時間間隔を示す。

## 【0098】

第1の方法としては、図16に示すように参照ピクチャP23におけるブロックMB2がピクチャP24への後方向動きベクトルMV24とピクチャP25への後方向動きベクトルMV25との2つの後方向動きベクトルを有するとき、対象ピクチャP22に表示時間順で近いピクチャP24への後方向動きベクトルMV24のみを用い、ブロックMB1の動きベクトルMV24'は以下の式により計算される。

## 【0099】

$$MV24' = MV24 \times TR24' / TR24$$

そして動きベクトルMV24'を用いてピクチャP24から動き補償を行う。

## 【0100】

なお、後方向動きベクトルMV24を用いながら、実施の形態1と同様に表示時間順で近傍のピクチャであるピクチャP23から動き補償を行うこともできる。その時に用いる動きベクトルMVN1(図示せず)は以下の式により計算される。

## 【0101】

$$MVN1 = MV24 \times TRN1 / TR24$$

第2の方法としては、図17に示すように参照ピクチャP23におけるブロックMB2がピクチャP24への後方向動きベクトルMV24とピクチャP25への後方向動きベクトルMV25との2つの後方向動きベクトルを有するとき、対象ピクチャP23に表示時間順で遠いピクチャP25への後方向動きベクトルMV25のみを用い、ブロックMB1の動きベクトルMV25'は以下の式により計算される。

## 【0102】

$$MV25' = MV25 \times TR25' / TR25$$

そして動きベクトルMV25'を用いてピクチャP25から動き補償を行う。

## 【0103】

これら第1、第2の方法により、動きベクトルを参照される参照ピクチャP23に属するブロックMB2は、2つの動きベクトルのうちの片方のみを記憶しておくことで動き補償を実現することができるため、動きベクトル記憶部の容量を小さく抑えることが可能となる。

## 【0104】

なお、後方向動きベクトルMV25を用いながら、実施の形態1と同様に表示時間順で近傍のピクチャであるピクチャP23から動き補償を行うこともできる。その時に用いる動きベクトルMVN2(図示せず)は以下の式により計算される。

## 【0105】

10

20

30

40

50



$$MVN2 = MV25 \times TRN1 / TR25$$

さらに、第3の方法として、図18に示すように上記で求めた動きベクトル $MV24'$ と動きベクトル $MV25'$ を用いてそれぞれピクチャP24とピクチャP25とから動き補償ブロックを取得し、その平均画像を動き補償における補間画像とする。

【0106】

この第3の方法により、計算量は増加するが、対象ピクチャP22の精度は向上する。

【0107】

なお、上記動きベクトル $MVN1$ と動きベクトル $MVN2$ とを用いてピクチャP24から動き補償ブロックを取得し、その平均画像を動き補償における補間画像とすることもできる。

【0108】

また、図19に示すように直接モードにおいて対象動きベクトルを決定するために用いた参照ピクチャが表示時間順で後方にある1枚のピクチャを参照する1つの後方向動きベクトルを持っている場合は、例えば以下の式により動きベクトル $MV24'$ は計算される。

【0109】

$$MV24' = MV24 \times TR24' / TR24$$

そして動きベクトル $MV24'$ を用いてピクチャP24から動き補償を行う。

【0110】

なお、後方向動きベクトル $MV25$ を用いながら、実施の形態1と同様に表示時間順で近傍のピクチャであるピクチャP23から動き補償を行うこともできる。その時に用いる動きベクトル $MVN3$ （図示せず）は以下の式により計算される。

【0111】

$$MVN3 = MV24 \times TRN1 / TR24$$

なお、本実施の形態においては、図16から図19を用いて、表示時間順で後方にある2枚のピクチャを参照する2つの後方向動きベクトルを持っている場合、および表示時間順で後方にある1枚のピクチャを参照する1つの後方向動きベクトルを持っている場合に、その後方向動きベクトルをスケールリングして対象動きベクトルを計算する場合について説明したが、これは後方動きベクトルを用いず、同一ピクチャ内の周辺ブロックの動きベクトルを参照して対象動きベクトルを計算しても良いし、ピクチャ内符号化が行われている場合に同一ピクチャ内の周辺ブロックの動きベクトルを参照して対象動きベクトルを計算しても良い。まず、第1の計算方法について述べる。図20は、その際に参照する動きベクトルと対象ブロックとの位置関係を示したものである。ブロックMB1が対象ブロックであり、A、B、Cの位置関係にある3つの画素を含むブロックの動きベクトルを参照する。ただし、画素Cの位置が画面外であったり、符号化／復号化が済んでいない状態であったりして参照不可となる場合には、画素Cを含むブロックの代わりに画素Dを含むブロックの動きベクトルを用いるものとする。参照の対象となったA、B、Cの画素を含む3つのブロックが持つ動きベクトルの中央値を取ることによって、実際に直接モードにおいて使用する動きベクトルとする。3つのブロックが持つ動きベクトルの中央値を取ることにより、3つの動きベクトルのうちの動きベクトルを選択したかという付加情報を符号列中に記述する必要がなく、かつブロックMB1の実際の動きに近い動きを表現する動きベクトルを得ることができる。この場合、決定した動きベクトルを用いて、前方参照（第1参照ピクチャへの参照）のみで動き補償しても良いし、その決定した動きベクトルと平行な動きベクトルを用いて、2方向参照（第1参照ピクチャおよび第2参照ピクチャへの参照）で動き補償しても良い。

【0112】

次に、第2の計算方法について述べる。

【0113】

第2の計算方法では第1の計算方法のように中央値を取りずに、参照の対象となったA、B、Cの画素を含む3つのブロックが持つ動きベクトルの中から、符号化効率が一番高くなる動きベクトルを取ることによって実際に直接モードにおいて使用する動きベクトルと

する。この場合、決定した動きベクトルを用いて、前方参照（第1参照ピクチャへの参照）のみで動き補償しても良いし、その決定した動きベクトルと平行な動きベクトルを用いて、2方向参照（第1参照ピクチャと第2参照ピクチャとを用いた参照）で動き補償しても良い。符号化効率の一番高い動きベクトルを示す情報は、例えば図21(a)に示すように、モード選択部107から出力される直接モードを示す情報とともに、符号列生成部108によって生成される符号列におけるブロックのヘッダ領域に付加される。なお、図21(b)に示すように符号化効率の一番高いベクトルを示す情報はマクロブロックのヘッダ領域に付加してもよい。また、符号化効率の一番高い動きベクトルを示す情報とは、例えば、参照の対象となった画素を含むブロックを識別する番号であって、ブロック毎に与えられる識別番号である。また、識別番号でブロックが識別される時、ブロック毎に与えた識別番号を1つだけ用いて、その1つの識別番号に対応するブロックを符号化したときに用いた動きベクトルのうち一方のみを用いて符号化効率が一番高くなる動きベクトルを示すようにしても、動きベクトルが複数あるときに複数の動きベクトルを用いて符号化効率が一番高くなる動きベクトルを示すようにしてもよい。または、2方向参照（第1参照ピクチャおよび第2参照ピクチャへの参照）のそれぞれの動きベクトル毎にブロック毎に与えられた識別番号を用いて、符号化効率が一番高くなる動きベクトルを示すようにしてもよい。このような動きベクトルの選択方法を用いることにより、必ず符号化効率が一番高くなる動きベクトルを取ることができる。ただし、どの動きベクトルを選択したかを示す付加情報を符号列中に記述しなければならないため、そのための符号量は余分に必要となる。さらに、第8の計算方法について述べる。

#### 【0114】

第8の計算方法では、動きベクトルが参照する参照ピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる動きベクトルを直接モードにおいて使用する動きベクトルとする。参照インデックスが最小であるということは、一般的には表示時間順で近いピクチャを参照している、または符号化効率が最も高くなる動きベクトルである。よって、このような動きベクトルの選択方法を用いることにより、表示時間順で最も近い、または符号化効率が最も高くなるピクチャを参照する動きベクトルを用いて、直接モードで用いる動きベクトルを生成することになり、符号化効率の向上を図ることができる。

#### 【0115】

なお、8本の動きベクトルのうち8本とも同一の参照ピクチャを参照している場合は、8本の動きベクトルの中央値をとるようにすればよい。また、8本の動きベクトルのうち参照インデックスの値が一番小さい参照ピクチャを参照する動きベクトルが2本ある場合は、例えば、2本の動きベクトルのうち、どちらか一方を固定的に選択するようにすればよい。図20を用いて例を示すとすれば、画素A、画素Bおよび画素Cを含む8つのブロックが持つ動きベクトルのうち、画素Aおよび画素Bを含む2つのブロックが参照インデックスの値が一番小さく、かつ同一の参照ピクチャを参照する場合、画素Aを含むブロックが持つ動きベクトルをとるようにするとよい。ただし、それぞれ画素A、画素B、画素Cを含む8つのブロックが持つ動きベクトルのうち、画素A、画素Cを含む2つのブロックが参照インデックスの値が一番小さく、かつ同一の参照ピクチャを参照する場合、ブロックBL1に位置関係で近い画素Aを含むブロックが持つ動きベクトルをとるようにするとよい。

#### 【0116】

なお、上記中央値は、各動きベクトルの水平方向成分と垂直方向成分それぞれに対して中央値をとるようにしてもよいし、各動きベクトルの大きさ（絶対値）に対して中央値をとるようにしてもよい。

#### 【0117】

また、動きベクトルの中央値は図22に示すような場合、後方の参照ピクチャにおいてブロックBL1と同位置にあるブロックと、画素A、画素B、画素Cそれぞれを含むブロックと、さらに図22に示す画素Dを含むブロック、これら合計5つのブロックが有する動きベクトルの中央値を取るようにしてもよい。このように符号化対象画素の周囲に近い、

10

20

30

40

50

(26)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

後方の参照ピクチャにおいてブロックBL1と同位置にあるブロックを用いたときには、ブロック数を奇数にするために画素Dを含むブロックを用いると、動きベクトルの中央値を算出する処理を簡単にすることができる。なお、後方の参照ピクチャにおいてブロックBL1と同位置にある領域に複数のブロックがまたがっている場合、この複数のブロックのうちブロックBL1と重なる領域が最も大きいブロックにおける動きベクトルを用いてブロックBL1の動き補償をしてもよいし、あるいはブロックBL1を後方の参照ピクチャにおける複数のブロックの領域に対応して分けて、分けたブロック毎にブロックBL1を動き補償するようにしてもよい。

【0118】

さらに、具体的な例を挙げて説明する。

【0119】

図23や図24に示すように画素A、画素B、画素Cを含むブロック全てが符号化対象ピクチャより前方のピクチャを参照する動きベクトルの場合、上記第1の計算方法から第3の計算方法まで、いずれを用いてもよい。

【0120】

同様に、図25や図26に示すように画素A、画素B、画素Cを含むブロック全てが符号化対象ピクチャより後方のピクチャを参照する動きベクトルの場合、上記第1の計算方法から第3の計算方法まで、いずれを用いてもよい。

【0121】

次に、図27に示す場合について説明する。図27は、画素A、画素B、画素Cそれぞれを含むブロック全てが符号化対象ピクチャより前方と後方のピクチャを参照する動きベクトルを1本ずつ有する場合を示す。

【0122】

上記第1の計算方法によれば、ブロックBL1の動き補償に用いる前方の動きベクトルは動きベクトルMVA<sub>f</sub>、動きベクトルMVB<sub>f</sub>、動きベクトルMVC<sub>f</sub>の中央値により選択され、ブロックBL1の動き補償に用いる後方の動きベクトルは動きベクトルMVA<sub>b</sub>、動きベクトルMVB<sub>b</sub>、動きベクトルMVC<sub>b</sub>の中央値により選択される。なお、動きベクトルMVA<sub>f</sub>は画素Aを含むブロックの前方向動きベクトル、動きベクトルMVA<sub>b</sub>は画素Aを含むブロックの後方向動きベクトル、動きベクトルMVB<sub>f</sub>は画素Bを含むブロックの前方向動きベクトル、動きベクトルMVB<sub>b</sub>は画素Bを含むブロックの後方向動きベクトル、動きベクトルMVC<sub>f</sub>は画素Cを含むブロックの前方向動きベクトル、動きベクトルMVC<sub>b</sub>は画素Cを含むブロックの後方向動きベクトルである。また、動きベクトルMVA<sub>f</sub>等は、図示するようなピクチャを参照する場合に限られない。これらは以下の説明でも同様である。

【0123】

上記第2の計算方法によれば、動きベクトルMVA<sub>f</sub>、動きベクトルMVB<sub>f</sub>、動きベクトルMVC<sub>f</sub>の前方参照の動きベクトルの中から符号化効率が一番高くなる動きベクトルと、動きベクトルMVA<sub>b</sub>、動きベクトルMVB<sub>b</sub>、動きベクトルMVC<sub>b</sub>の後方参照の動きベクトルの中から符号化効率が一番高くなる動きベクトルとを取ることによって実際に直接モードにおいて使用する動きベクトルとする。この場合、動きベクトルMVA<sub>f</sub>、動きベクトルMVB<sub>f</sub>、動きベクトルMVC<sub>f</sub>の前方参照の動きベクトルの中から符号化効率が一番高くなる動きベクトルを用いて、前方参照のみで動き補償しても良いし、その決定した動きベクトルと平行な動きベクトルを用いて、2方向参照で動き補償しても良い。なお、符号化効率が一番高くなるように、前方参照と後方参照の動きベクトルそれぞれについて選択せず、1つのブロックを選択し、そのブロックが有する前方参照と後方参照の動きベクトルを用いて動き補償しても良い。このとき、符号化効率が一番高くなるように選択された前方参照の動きベクトルを有する画素を有するブロックと、符号化効率が一番高くなるように選択された後方参照の動きベクトルを有する画素を有するブロックとを示す情報を選択する場合に比べて、選択を示す情報が少なく済むため、符号化効率を向上させることができる。また、この1つのブロックの選択は、▲1▼前方参照の動きベク

10

20

30

40

50

トルが参照するピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる動きベクトルを有する画素を含むブロックとする、▲2▼各画素を有するブロックの前方参照の動きベクトルが参照するピクチャの参照インデックスの値と、後方参照の動きベクトルが参照するピクチャの参照インデックスの値とを加算し、加算した値が最小となるブロックとする、▲3▼前方参照の動きベクトルが参照するピクチャの参照インデックスの中央値をとり、中央値を有する前方参照の動きベクトルを有する画素を含むブロックとし、後方参照の動きベクトルは、このブロックの有する後方参照の動きベクトルとする、▲4▼後方参照の動きベクトルが参照するピクチャの参照インデックスの中央値をとり、中央値を有する後方参照の動きベクトルを有する画素を含むブロックとし、前方参照の動きベクトルは、このブロックの有する前方参照の動きベクトルとする、のいずれかを採用すればよい。なお、後方参照の動きベクトルが全て同一のピクチャを参照している場合は、上記▲1▼と▲3▼のブロックの選択方法が適している。

10

#### 【0124】

上記第3の計算方法では、動きベクトル $MVA_f$ 、動きベクトル $MVB_f$ 、動きベクトル $MVC_f$ の前方参照の動きベクトルが参照する参照ピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる動きベクトルを直接モードにおいて使用する前方参照（第1の参照）の動きベクトルとする。または、動きベクトル $MVA_b$ 、動きベクトル $MVB_b$ 、動きベクトル $MVC_b$ の後方参照の動きベクトルが参照する参照ピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる動きベクトルを直接モードにおいて使用する後方参照（第2の参照）の動きベクトルとする。なお、第3の計算方法では、参照ピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる前方参照の動きベクトルをブロックBL1の前方参照の動きベクトルとし、参照ピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる後方参照の動きベクトルをブロックBL1の後方参照の動きベクトルとしたが、参照ピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる前方または後方のいずれか一方を用いてブロックBL1の2つの動きベクトルを導出し、導出された動きベクトルを用いてブロックBL1を動き補償しても良い。

20

#### 【0125】

次に、図28に示す場合について説明する。図28は、画素Aが前方と後方のピクチャを参照する動きベクトルを1本ずつ有し、画素Bが前方のピクチャを参照する動きベクトルのみを有し、画素Cが後方のピクチャを参照する動きベクトルのみを有する場合を示す。

30

#### 【0126】

このように一方のピクチャを参照する動きベクトルのみ有する画素を含むブロックがあるとき、このブロックの他方のピクチャを参照する動きベクトルが0であるとして、動き補償するために上記図27での計算方法を用いれば良い。具体的には、図27での第1の計算方法または第3の計算方法を用い、 $MVC_f = MVB_b = 0$ として計算すればよい。すなわち、第1の計算方法では、ブロックBL1の前方向動きベクトルを計算するときには、画素Cが前方のピクチャを参照する動きベクトル $MVC_f$ を $MVC_f = 0$ として、動きベクトル $MVA_f$ 、動きベクトル $MVB_f$ および動きベクトル $MVC_f$ の中央値を計算する。また、ブロックBL1の後方向動きベクトルを計算するときには、画素Bが後方のピクチャを参照する動きベクトル $MVB_b$ を $MVB_b = 0$ として、動きベクトル $MVA_b$ 、動きベクトル $MVB_b$ および動きベクトル $MVC_b$ の中央値を計算する。

40

#### 【0127】

第3の計算方法では、画素Cが前方のピクチャを参照する動きベクトル $MVC_f$ と画素Bが後方のピクチャを参照する動きベクトル $MVB_b$ とを $MVC_f = MVB_b = 0$ として、ブロックBL1の動きベクトルが参照する参照ピクチャの参照インデックスの値が一番小さくなる動きベクトルを計算する。例えば、画素Aを含むブロックが第1参照インデックス「0」のピクチャを参照し、画素Bを含むブロックが第1参照インデックス「1」のピクチャを参照している場合、最小の第1参照インデックスの値は「0」である。従って、画素Bを含むブロックの前方のピクチャを参照する動きベクトル $MVB_f$ だけが、最小の第1参照インデックスを有するピクチャを参照しているので、動きベクトル $MVB_f$ をブロックBL1の前方向動きベクトルとする。また、例えば、画素A、画素Cのいずれもが

50

(28)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

第2参照インデックスが最小の、例えば、第2参照インデックスが「0」の後方ピクチャを参照している場合、画素Bが後方のピクチャを参照する動きベクトル $MVB_b$ を $MVB_b = 0$ として、動きベクトル $MVA_b$ 、動きベクトル $MVB_b$ および動きベクトル $MVC_b$ の中央値を計算する。計算の結果得られた動きベクトルをブロックBL1の後方向動きベクトルとする。

【0128】

次に、図29に示す場合について説明する。図29は、画素Aが前方と後方のピクチャを参照する動きベクトルを1本ずつ有し、画素Bが前方のピクチャを参照する動きベクトルのみを有し、画素Cが動きベクトルを有せず、画面内符号化される場合を示す。

【0129】

このように、参照対象となった画素Cを含むブロックが画面内符号化されているとき、このブロックの前方と後方のピクチャを参照する動きベクトルを共に「0」であるとして、動き補償するために上記図27での計算方法を用いれば良い。具体的には、 $MVC_b = MVB_b = 0$ として計算すればよい。なお、図27の場合は、 $MVB_b = 0$ である。

【0130】

最後に、図30に示す場合について説明する。図30は、画素Cが直接モードによって符号化されている場合について示している。

【0131】

このように、参照対象となった画素に、直接モードによって符号化されているブロックがあるとき、直接モードによって符号化されているブロックが符号化されるときに用いられた動きベクトルを用いた上で、上記図27での計算方法を用いてブロックBL1の動き補償をするように。

【0132】

なお、動きベクトルが前方参照と後方参照のどちらかであるかは、参照されるピクチャと符号化されるピクチャ、それぞれのピクチャが有する時間情報によって決まる。よって、前方参照と後方参照を区別した上で、動きベクトルを導出する場合は、それぞれのブロックが有する動きベクトルが、前方参照と後方参照のどちらかであることを、それぞれのピクチャが有する時間情報によって判断する。

【0133】

さらに、上記で説明した計算方法を組み合わせた例について説明する。図31は直接モードにおいて使用する動きベクトルを決定する手順を示す図である。図31は参照インデックスを用いて動きベクトルを決定する方法の一例である。なお、図31に示す $Rid \times 0$ 、 $Rid \times 1$ は上記で説明した参照インデックスである。図31(a)は第1参照インデックス $Rid \times 0$ によって動きベクトルを決定する手順を示しており、図31(b)は第2参照インデックス $Rid \times 1$ によって動きベクトルを決定する手順を示している。まず、図31(a)について説明する。

【0134】

ステップS3701において画素Aを含むブロック、画素Bを含むブロックおよび画素Cを含むブロックのうち、第1参照インデックス $Rid \times 0$ を用いてピクチャを参照するブロックの数を計算する。

【0135】

ステップS3701において計算されたブロックの数が「0」であれば、さらにステップS3702において第2参照インデックス $Rid \times 1$ を用いてピクチャを参照するブロックの数を計算する。ステップS3702において計算されたブロックの数が「0」であれば、S3703において符号化対象ブロックの動きベクトルを「0」として符号化対象ブロックを2方向で動き補償をする。一方ステップS3702において計算されたブロックの数が「1」以上であれば、S3704において第2参照インデックス $Rid \times 1$ が存在するブロックの数によって符号化対象ブロックの動きベクトルを決定する。例えば、第2参照インデックス $Rid \times 1$ が存在するブロックの数によって決定された動きベクトルを用いて符号化対象ブロックの動き補償を行う。

10

20

30

40

50

## 【0136】

ステップS3701において計算されたブロックの数が「1」であれば、S3705において第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ が存在するブロックの動きベクトルを使用する。

## 【0137】

ステップS3701において計算されたブロックの数が「2」であれば、S3706において第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ が存在しないブロックについて仮に第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ に $MV=0$ の動きベクトルがあるものとして、3本の動きベクトルの中央値にあたる動きベクトルを使用する。

## 【0138】

ステップS3701において計算されたブロックの数が「3」であれば、S3707において3本の動きベクトルの中央値にあたる動きベクトルを使用する。なお、ステップS3704における動き補償は、1本の動きベクトルを用いて2方向の動き補償をしてもよい。ここでの2方向の動き補償は、1本の動きベクトルと同一方向の動きベクトルと反対方向の動きベクトルとをこの1本の動きベクトルを例えばスケーリングすることによって求めた上で行ってもよいし、あるいは1本の動きベクトルと同一方向の動きベクトルと動きベクトルが「0」の動きベクトルとを用いて行ってもよい。次に、図31(b)について説明する。

## 【0139】

ステップS3711において第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ が存在するブロックの数を計算する。

## 【0140】

ステップS3711において計算されたブロックの数が「0」であれば、さらにステップS3712において第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ が存在するブロックの数を計算する。ステップS3712において計算されたブロックの数が「0」であれば、S3713において符号化対象ブロックの動きベクトルを「0」として符号化対象ブロックを2方向で動き補償する。一方ステップS3712において計算されたブロックの数が「1」以上であれば、S3714において第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ が存在するブロックの数によって符号化対象ブロックの動きベクトルを決定する。例えば、第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ が存在するブロックの数によって決定された動きベクトルを用いて符号化対象ブロックの動き補償を行う。

## 【0141】

ステップS3711において計算されたブロックの数が「1」であれば、S3715において第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ が存在するブロックの動きベクトルを使用する。

## 【0142】

ステップS3711において計算されたブロックの数が「2」であれば、S3716において第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ が存在しないブロックについて仮に第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ に $MV=0$ の動きベクトルがあるものとして、3本の動きベクトルの中央値にあたる動きベクトルを使用する。

## 【0143】

ステップS3711において計算されたブロックの数が「3」であれば、S3717において3本の動きベクトルの中央値にあたる動きベクトルを使用する。なお、ステップS3714における動き補償は、1本の動きベクトルを用いて2方向の動き補償をしてもよい。ここでの2方向の動き補償は、1本の動きベクトルと同一方向の動きベクトルと反対方向の動きベクトルとをこの1本の動きベクトルを例えばスケーリングすることによって求めた上で行ってもよいし、あるいは1本の動きベクトルと同一方向の動きベクトルと動きベクトルが「0」の動きベクトルとを用いて行ってもよい。

## 【0144】

なお、図31(a)と図31(b)それぞれについて説明したが、両方の処理を用いてもよいし、一方の処理のみを用いても良い。ただし、一方の処理を用いる場合、例えば、図31(a)に示すステップS3701から始まる処理を行う場合で、さらにステップS3

10

20

30

40

50

704の処理に至る場合は、図31(b)に示すS3711の処理以下を行うと良い。また、このように、S3704の処理に至る場合は、ステップS3711以下の処理のうちステップS3712以下の処理を行うことが無いため、動きベクトルを一意に決定することが出来る。また、図31(a)と図31(b)の両方の処理を用いる場合、どちらの処理を先にしてもよく、また併せて行っても良い。また、符号化対象ブロックの周囲にあるブロックが直接モードによって符号化されているブロックであるとき、直接モードによって符号化されているブロックが符号化されたときに用いられた動きベクトルが参照していたピクチャの参照インデックスを、直接モードによって符号化されているブロックであって符号化対象ブロックの周囲にあるブロックが有しているものとしてもよい。

#### 【0145】

以下、具体的なブロックの例を用いて動きベクトルの決定方法について詳しく説明する。図32は符号化対象ブロックBL1が参照するブロックそれぞれが有する動きベクトルの種類を示す図である。図35(a)において、画素Aを有するブロックは画面内符号化されるブロックであり、画素Bを有するブロックは動きベクトルを1本有し、この1本の動きベクトルで動き補償されるブロックであり、画素Cを有するブロックは動きベクトルを2本有して2方向で動き補償されるブロックである。また、画素Bを有するブロックは第2参照インデックス $Rid \times 1$ に示される動きベクトルを有している。画素Aを有するブロックは画面内符号化されるブロックであるため、動きベクトルを有せず、すなわち参照インデックスも有さない。

#### 【0146】

ステップS3701において第1参照インデックス $Rid \times 0$ が存在するブロックの数を計算する。図35に示すように第1参照インデックス $Rid \times 0$ が存在するブロックの数は2本であるため、ステップS3706において第1参照インデックス $Rid \times 0$ が存在しないブロックについて仮に第1参照インデックス $Rid \times 0$ に $MV=0$ の動きベクトルがあるものとして、3本の動きベクトルの中央値にあたる動きベクトルを使用する。この動きベクトルのみを用いて符号化対象ブロックを2方向の動き補償をしてもよいし、または、以下に示すように第2参照インデックス $Rid \times 1$ を用いて別の動きベクトルを用いて、2方向の動き補償をしてもよい。

#### 【0147】

ステップS3711において第2参照インデックス $Rid \times 1$ が存在するブロックの数を計算する。図35に示すように第2参照インデックス $Rid \times 1$ が存在するブロックの数は1本であるため、ステップS3715において第2参照インデックス $Rid \times 1$ が存在するブロックの動きベクトルを使用する。

#### 【0148】

さらに、上記で説明した計算方法を組み合わせた別の例について説明する。図38は画素A、B、Cそれぞれを有するブロックが有する動きベクトルが参照するピクチャを示す参照インデックスの値によって、符号化対象ブロックの動きベクトルを決定する手順を示す図である。図38(a)(b)は第1参照インデックス $Rid \times 0$ を基準に動きベクトルを決定する手順を示す図であり、図38(c)(d)は第2参照インデックス $Rid \times 1$ を基準に動きベクトルを決定する手順を示す図である。また、図38(a)が第1参照インデックス $Rid \times 0$ を基準にした手順を示しているところを図38(c)は第2参照インデックス $Rid \times 1$ を基準にした手順を示しており、図38(b)が第1参照インデックス $Rid \times 0$ を基準にした手順を示しているところを図38(d)は第2参照インデックス $Rid \times 1$ を基準にした手順を示しているため、以下の説明では図38(a)と図38(b)のみについて説明する。まず図38(a)について説明する。

#### 【0149】

ステップS3801において有効な第1参照インデックス $Rid \times 0$ の中で最小の第1参照インデックス $Rid \times 0$ を1つ選択できるか判断する。

#### 【0150】

ステップS3801において有効な第1参照インデックス $Rid \times 0$ の中で最小の第1参

10

20

30

40

50

照インデックス  $R_i d \times 0$  を1つ選択できる場合、ステップ S 3802 において選択された動きベクトルを使用する。

【0151】

ステップ S 3801 において有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  の中で最小の第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  が複数ある場合、ステップ S 3803 において優先順位によって選択されたブロックが有する動きベクトルを使用する。ここで、優先順位とは、例えば画素 A を有するブロック、画素 B を有するブロック、画素 C を有するブロックの順で符号化対象ブロックの動き補償に使用する動きベクトルを決定する。

【0152】

ステップ S 3801 において有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  がない場合、ステップ S 3804 において S 3802 や S 3803 とは違う処理を行う。例えば、図 31 (b) で説明したステップ S 3711 以下の処理をすればよい。次に、図 38 (b) について説明する。図 38 (b) が図 38 (a) と異なる点は、図 38 (a) におけるステップ S 3803 とステップ S 3804 における処理を図 38 (b) に示すステップ S 3813 とした点である。

【0153】

ステップ S 3811 において有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  の中で最小の第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  を1つ選択できるか判断する。

【0154】

ステップ S 3811 において有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  の中で最小の第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  を1つ選択できる場合、ステップ S 3812 において選択された動きベクトルを使用する。

【0155】

ステップ S 3811 において有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  がない場合、ステップ S 3813 において S 3812 とは違う処理を行う。例えば、図 31 (b) で説明したステップ S 3711 以下の処理をすればよい。

【0156】

なお、上記で示した有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  とは図 32 (b) で「○」が記されている第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  のことであり、動きベクトルを有していることが示されている参照インデックスのことである。また、図 32 (b) 中、「×」が記されているところは、参照インデックスが割り当てられていないことを意味する。また、図 38 (c) におけるステップ S 3824、図 38 (d) におけるステップ S 3833 では、図 31 (a) で説明したステップ S 3701 以下の処理をすればよい。

【0157】

以下、具体的なブロックの例を用いて動きベクトルの決定方法について図 32 を用いて詳しく説明する。

【0158】

ステップ S 3801 において有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  の中で最小の第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  を1つ選択できるか判断する。

【0159】

図 32 に示す場合、有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  は2つあるが、ステップ S 3801 において有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  の中で最小の第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  を1つ選択できる場合、ステップ S 3802 において選択された動きベクトルを使用する。

【0160】

ステップ S 3801 において有効な第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  の中で最小の第1参照インデックス  $R_i d \times 0$  が複数ある場合、ステップ S 3803 において優先順位によって選択されたブロックが有する動きベクトルを使用する。ここで、優先順位とは、例えば画素 A を有するブロック、画素 B を有するブロック、画素 C を有するブロックの順で符号化対象ブロックの動き補償に使用する動きベクトルを決定する。画素 B を有するブロック

10

20

30

40

50



と画素Cを有するブロックと同一の第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ を有する場合、優先順位により画素Bを有するブロックにおける第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ が採用され、この画素Bを有するブロックにおける第1参照インデックス $R_{id} \times 0$ に対応した動きベクトルを用いて符号化対象ブロックBL1の動き補償がされる。このとき、決定された動きベクトルのみを用いて符号化対象ブロックBL1を2方向で動き補償してもよいし、以下に示すように第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ を用いて別の動きベクトルを用いて、2方向の動き補償をしてもよい。

【0161】

ステップS3821において有効な第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ の中で最小の第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ を1つ選択できるか判断する。

10

【0162】

図82に示す場合、有効な第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ は1つであるため、ステップS3822において画素Cを有するブロックにおける第2参照インデックス $R_{id} \times 1$ に対応した動きベクトルを使用する。

【0163】

なお、上記で参照インデックスを有さないブロックについて、動きベクトルの大きさが「0」の動きベクトルを有しているものとして、合計3つの動きベクトルの中央値をとるようにした点に関しては、動きベクトルの大きさが「0」の動きベクトルを有しているものとして、合計3つの動きベクトルの平均値をとるようにしても、参照インデックスを有するブロックが有する動きベクトルの平均値をとるようにしてもよい。

20

【0164】

なお、上記で説明した優先順位を、例えば画素Bを有するブロック、画素Aを有するブロック、画素Cを有するブロックの順とし、符号化対象ブロックの動き補償に使用する動きベクトルを決定するようにしてもよい。

【0165】

このように、参照インデックスを用いて符号化対象ブロックを動き補償をするときに用いる動きベクトルを決定することにより、動きベクトルを一意に決定することができ。また、上述の例に拠れば、符号化効率の向上も図ることが可能である。また、時刻情報を用いて動きベクトルが前方参照か後方参照かを判断する必要が無いため、動きベクトルを決定するための処理を簡略させることができる。また、ブロック毎の予測モード、動き補償で用いられる動きベクトル等を考慮すると多くのパターンが存在するが、上述のように一連の流れによって処理することができ有益である。

30

【0166】

なお、本実施の形態においては、参照する動きベクトルに対してピクチャ間の時間的距離を用いてスケーリングすることにより、直接モードにおいて用いる動きベクトルを計算する場合について説明したが、これは参照する動きベクトルを定数倍して計算しても良い。ここで、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

【0167】

なお、参照インデックス $R_{id} \times 0$ 、 $R_{id} \times 1$ を用いた動きベクトルの計算方法は、中央値を用いた計算方法だけでなく、他の計算方法と組み合わせてもよい。例えば、前述の第8の計算方法において、それぞれ画素A、画素B、画素Cを含むブロックのうち、参照インデックスが最小となる同じピクチャを参照する動きベクトルが複数ある場合に、必ずしもそれらの動きベクトルの中央値を計算する必要はなく、それらの平均値を計算し、得られた動きベクトルを、ブロックBL1の直接モードにおいて用いる動きベクトルとしてもよい。あるいは、参照インデックスが最小となる複数の動きベクトルの中から、例えば、符号化効率が最も高くなる動きベクトルを1つ選択するとしてもよい。

40

【0168】

また、ブロックBL1の前方向動きベクトルと後方向動きベクトルとをそれぞれ独立して計算してもよいし、関連付けて計算してもよい。例えば、前方向動きベクトルと後方向動

50

きベクトルとを同じ動きベクトルから計算してもよい。

【0169】

また、計算の結果得られた前方向動きベクトルと後方向動きベクトルとのいずれが一方をブロックB1の動きベクトルとしてもよい。

【0170】

(実施の形態8)

本実施の形態では、参照ピクチャの参照ブロックMBが、長時間メモリに保存されている参照ピクチャを第1参照ピクチャとして参照する前方向(第1)動きベクトルと、短時間メモリに保存されている参照ピクチャを第2参照ピクチャとして参照する後方向(第2)動きベクトルとを有している。

【0171】

図34は長時間メモリに保存されているピクチャを参照する動きベクトルが1つだけの場合の直接モードにおける2方向予測を示す図である。

【0172】

実施の形態8がこれまでの複数の実施の形態と異なる点は、参照ピクチャのブロックMB2の前方向(第1)動きベクトルMV21が長時間メモリに保存されている参照ピクチャを参照している点である。

【0173】

短時間メモリは、一時的に参照ピクチャを保存するためのメモリであり、例えばピクチャがメモリに保存された順番(すなわち符号化または復号化の順序)でピクチャが保存されている。そして、ピクチャを短時間メモリに新しく保存する際にメモリ容量が足りない場合には、最も古くメモリに保存されたピクチャから順に削除する。

【0174】

長時間メモリでは、必ずしも短時間メモリのように時刻の順番でピクチャが保存されているとは限らない。例えば、画像を保存する順番としては画像の時刻の順番を対応させても良いし、画像が保存されているメモリのアドレスの順番を対応させても良い。したがって、長時間メモリに保存されているピクチャを参照する動きベクトルM21を時間間隔に基づいてスケールリングすることはできない。

【0175】

長時間メモリは短期間メモリのように一時的に参照ピクチャを保存するためのものではなく、継続的に参照ピクチャを保存するためのものである。したがって、長時間メモリに保存されている動きベクトルに対応する時間間隔は、短時間メモリに保存されている動きベクトルに対応する時間間隔より相当大きい。

【0176】

図34において、長時間メモリと短時間メモリの境界は図示した通り、縦の点線で示されており、これより左のピクチャに関する情報は長時間メモリに保存され、これより右のピクチャに対する情報は短時間メモリに保存される。ここでピクチャP23のブロックMB1が対象ブロックである。また、ブロックMB2はブロックMB1と参照ピクチャP24内において同じ位置にある参照ブロックである。参照ピクチャP24のブロックMB2の動きベクトルのうち前方向(第1)動きベクトルMV21は長時間メモリに保存されているピクチャP21を第1参照ピクチャとして参照する第1動きベクトルであり、後方向(第2)動きベクトルMV25は短時間メモリに保存されているピクチャP25を第2参照ピクチャとして参照する第2動きベクトルである。

【0177】

前述の通り、ピクチャP21とピクチャP24との時間間隔TR21は、長時間メモリに保存されているピクチャを参照する動きベクトルMV21に対応し、ピクチャP24とピクチャP25との時間間隔TR25は、短時間メモリに保存されているピクチャを参照する動きベクトルMV25に対応し、ピクチャP21とピクチャP24との時間間隔TR21は、ピクチャP24とピクチャP25との時間間隔TR25より相当大きい、不定となることがある。

10

20

30

40

50

## 【0178】

したがって、これまでの実施の形態のように参照ビクチャP24のブロックMB2の動きベクトルをスケーリングして対象ビクチャP28のブロックMB1の動きベクトルを求めるとは、以下のような方法で対象ビクチャP28のブロックMB1の動きベクトルを計算する。

## 【0179】

$$MV21 = MV21'$$

$$MV24' = 0$$

上の式は、参照ビクチャP24のブロックMB2の動きベクトルのうち長時間メモリに保存されている第1動きベクトルMN21をそのまま対象ビクチャの第1動きベクトルMV21'とするということを表している。

10

## 【0180】

下の式は、短時間メモリに保存されているビクチャP24への、対象ビクチャP28のブロックMB1の第2動きベクトルMV24'は、第1動きベクトルMV21'よりも十分小さいので、無視できるということを表している。第2動きベクトルMV24'は"0"として扱われる。

## 【0181】

以上のようにして、長時間メモリに保存されている参照ビクチャを第1参照ビクチャとして参照する1つの動きベクトルと短時間メモリに保存されている参照ビクチャを第2の参照ビクチャとして参照する1つの動きベクトルとを参照ブロックMBが有する場合、参照ビクチャのブロックの動きベクトルのうち、長時間メモリに保存された動きベクトルをそのまま使用して対象ビクチャのブロックの動きベクトルとして2方向予測をする。

20

## 【0182】

なお、長時間メモリに保存された参照ビクチャは、第1参照ビクチャまたは第2ビクチャのいずれのビクチャであってもよく、長時間メモリに保存された参照ビクチャを参照する動きベクトルMV21は後方向動きベクトルであってもよい。また、第2参照ビクチャが長時間メモリに保存され、第1参照ビクチャが短時間メモリに保存されている場合には、第1参照ビクチャを参照する動きベクトルにスケーリングを適用し、対象ビクチャの動きベクトルを計算する。

## 【0183】

これにより、長時間メモリの相当大きい、または不定となる時間を用いずに2方向予測の処理を行うことができる。

30

## 【0184】

なお、参照する動きベクトルをそのまま使用するのではなく、その動きベクトルを定数倍して2方向予測をしても良い。

## 【0185】

また、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ビクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

## 【0186】

## (実施の形態9)

本実施の形態では、参照ビクチャの参照ブロックMBが、長時間メモリに保存されている参照ビクチャを参照する2つの前方向動きベクトルを有している場合の直接モードにおける2方向予測を示す。

40

## 【0187】

図35は、長時間メモリに保存されているビクチャを参照する動きベクトルが2つある場合の直接モードにおける2方向予測を示す図である。

## 【0188】

実施の形態9が実施の形態8と異なる点は、参照ビクチャのブロックMB2の動きベクトルMV21と動きベクトルMV22両方が長時間メモリに保存されているビクチャを参照する点である。

50

## 【0189】

図35において、長時間メモリと短時間メモリの境界は図示した通り、縦の点線で示されており、これより左のピクチャに関する情報は長時間メモリに保存され、これより右のピクチャに対する情報は短時間メモリに保存される。参照ピクチャP24のブロックMB2の動きベクトルMV21及び動きベクトルMV22は、2つとも長時間メモリに保存されたピクチャを参照している。参照ピクチャP21には動きベクトルMB21が対応し、参照ピクチャP22には動きベクトルMV22が対応している。

## 【0190】

長時間メモリに保存されているピクチャP22を参照する動きベクトルMV22に対応してピクチャP22とP24との時間間隔TR22は、短時間メモリに保存されているピクチャP24とピクチャP25との時間間隔TR25より相当大きい、または不定となることがある。

10

## 【0191】

図35において、動きベクトルMV22に対応するピクチャP22、動きベクトルMV21に対応するピクチャP21の順で順番が割り当てられて、ピクチャP21、ピクチャP22が長時間メモリに保存されている。図35では以下のように対象ピクチャのブロックMB1の動きベクトルを計算する。

## 【0192】

$$MV22' = MV22$$

$$MV24' = 0$$

20

上の式は、参照ピクチャP24のブロックMB2の動きベクトルのうち、最も割り当てられた順番が小さいピクチャP21を参照する動きベクトルMN22をそのまま対象ピクチャP23のブロックMB1の動きベクトルMV22'とするということを表している。

## 【0193】

下の式は、短時間メモリに保存されている対象ピクチャP23のブロックMB1の後方向動きベクトルMV24'は動きベクトルMV21'よりも十分小さいので、無視できるということを表している。後方向動きベクトルMV24'は"0"として扱われる。

## 【0194】

以上のようにして、長時間メモリに保存された参照ピクチャのブロックの動きベクトルのうち最も割り当てられた順番が小さいピクチャを参照する動きベクトルをそのまま使用して対象ピクチャのブロックの動きベクトルとすることで、長時間メモリの相当大きい、または不定となる時間を用いずに2方向予測の処理を行うことができる。

30

## 【0195】

なお、参照する動きベクトルをそのまま使用するのではなく、その動きベクトルを定数倍して2方向予測をしても良い。

## 【0196】

また、定数倍に使用される定数は、複数ブロック単位または複数ピクチャ単位で符号化または復号化する場合に、変更可能としても良い。

## 【0197】

さらに、参照ピクチャのブロックMB2の動きベクトルMV21と動きベクトルMV22との両方が長時間メモリに保存されているピクチャを参照する場合、第1参照ピクチャを参照する動きベクトルを選択するとしてもよい。例えば、MV21が第1参照ピクチャを参照する動きベクトルであり、MV22が第2参照ピクチャを参照する動きベクトルである場合、ブロックMB1の動きベクトルはピクチャP21に対する動きベクトルMV21とピクチャP24に対する動きベクトル"0"とを用いることになる。

40

## 【0198】

(実施の形態10)

本実施の形態では、実施の形態5から実施の形態9に記載された直接モードにおける動きベクトル計算方法について説明を行う。この動きベクトル計算方法は、画像の符号化または復号化の際いずれにも適用される。ここでは、符号化または復号化の対象のブロックを

50

(36)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

対象ブロックMBという。また、対象ブロックMBの参照ビクチャ中において対象ブロックと同じ位置にあるブロックを参照ブロックという。

【0199】

図36は、本実施の形態に係る動きベクトル計算方法の処理の流れを示す図である。

【0200】

まず、対象ブロックMBの後方の参照ビクチャ中の参照ブロックMBが動きベクトルを有するか否かが判定される(ステップS1)。参照ブロックMBが動きベクトルを有していなければ(ステップS1:NO)、動きベクトルが“0”として2方向予測されて(ステップS2)動きベクトルを計算する処理が終了する。

【0201】

参照ブロックMBが動きベクトルを有していれば(ステップS1:YES)、参照ブロックMBが前方向動きベクトルを有するか否かが判定される(ステップS3)。

【0202】

参照ブロックMBが前方向動きベクトルを有しない場合(ステップS3:NO)、参照ブロックMBは後方向動きベクトルしか有していないので、その後方向動きベクトルの数が判定される(ステップS14)。参照ブロックMBの後方向動きベクトルの数が“2”の場合、図16、図17、図18および図19で記載されたいずれかの計算方法にしたがってスケーリングされた2つの後方向動きベクトルを用いて2方向予測が行われる(ステップS15)。

【0203】

一方、参照ブロックMBの後方向動きベクトルの数が“1”の場合、参照ブロックMBが有する唯一の後方向動きベクトルをスケーリングして、スケーリングされた後方向動きベクトルを用いて動き補償が行われる(ステップS16)。ステップS15またはステップS16の2方向予測が終了すると、動きベクトルの計算方法の処理が終了する。

【0204】

また、参照ブロックMBが前方向動きベクトルを有する場合(ステップS3:YES)、参照ブロックMBの前方向動きベクトルの数が判定される(ステップS4)。

【0205】

参照ブロックMBの前方向動きベクトルの数が“1”の場合、参照ブロックMBの前方向動きベクトルに対応する参照ビクチャが長時間メモリまたは短時間メモリいずれに保存されているかが判定される(ステップS5)。

【0206】

参照ブロックMBの前方向動きベクトルに対応する参照ビクチャが短時間メモリに保存されている場合、参照ブロックMBの前方向動きベクトルをスケーリングして、スケーリングされた前方向動きベクトルを用いて2方向予測が行われる(ステップS6)。

【0207】

参照ブロックMBの前方向動きベクトルに対応する参照ビクチャが長時間メモリに保存されている場合、図34に示された動きベクトル計算方法にしたがって、参照ブロックMBの前方向動きベクトルがスケーリングされずにそのまま用いられ、後方向動きベクトルゼロとして2方向予測が行われる(ステップS7)。ステップS6またはステップS7の2方向予測が終了すると、動きベクトルの計算方法の処理が終了する。

【0208】

参照ブロックMBの前方向動きベクトルの数が“2”の場合、参照ブロックMBの前方向動きベクトルの内、長時間メモリに保存されている参照ビクチャに対応する前方向動きベクトルの数が判定される(ステップS8)。

【0209】

長時間メモリに保存されている参照ビクチャに対応する前方向動きベクトルの数がステップS8において“0”の場合、図18に示した動きベクトル計算方法にしたがって、対象ブロックMBが属する対象ビクチャに表示時間順で近い動きベクトルをスケーリングして、スケーリングされた動きベクトルを用いて2方向予測が行われる(ステップS9)。

10

20

30

40

50

(37)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

## 【0210】

長時間メモリに保存されている参照ピクチャに対応する前方向動きベクトルの数がステップS8において“1”の場合、短時間メモリに保存されたピクチャを動きベクトルをスケールリングして、スケールリングされた動きベクトルを用いて2方向予測が行われる（ステップS10）。

## 【0211】

長時間メモリに保存されている参照ピクチャに対応する前方向動きベクトルの数がステップS8において“2”の場合、2つの前方向動きベクトル両方によって、長時間メモリ内の同じピクチャが参照されているかが判定される（ステップS11）。2つの前方向動きベクトル両方によって長時間メモリ内の同じピクチャが参照されている場合（ステップS11：YES）、図12に記載した動きベクトル計算方法にしたがって、長時間メモリ内の2つの前方向動きベクトルに参照されているピクチャの内、先に符号化または復号化された動きベクトルを用いて2方向予測が行われる（ステップS12）。

10

## 【0212】

2つの前方向動きベクトル両方によって長時間メモリ内の同じピクチャが参照されていない場合（ステップS11：NO）、図35に記載された動きベクトル計算方法にしたがって、長時間メモリに保存されたピクチャに割り当てられた順番が小さいピクチャに対応する前方向動きベクトルを用いて2方向予測が行われる（ステップS13）。長時間メモリでは実際の画像の時刻とは関係なく参照ピクチャが保存されているので、各参照ピクチャに割り当てられた順番にしたがって2方向予測に用いられるべき前方向動きベクトルが選択されるようになっている。また、長時間メモリに保存される参照ピクチャの順番は画像の時刻と一致する場合もあるが、単にメモリのアドレスの順番と一致させても良い。つまり、長時間メモリに保存される画像の順序は必ずしも画像の時刻と一致していなくてもよい。ステップS12、13の2方向予測が終了すると、動きベクトルの計算方法の処理が終了する。

20

## 【0213】

（実施の形態11）

以下、本発明の実施の形態11について図面を用いて詳細に説明する。

## 【0214】

図87は、本発明の実施形態11に係る動画像符号化装置100の構成を示すブロック図である。動画像符号化装置100は、フィールド構造で符号化されたブロックとフレーム構造で符号化されたブロックとが混在する場合にも直接モードの空間的予測方法を適用して動画像の符号化を行うことができる動画像符号化装置であって、フレームメモリ101、差分演算部102、予測誤差符号化部103、符号列生成部104、予測誤差復号化部105、加算演算部106、フレームメモリ107、動きベクトル検出部108、モード選択部109、符号化制御部110、スイッチ111、スイッチ112、スイッチ113、スイッチ114、スイッチ115および動きベクトル記憶部116を備える。

30

## 【0215】

フレームメモリ101は、入力画像をピクチャ単位で保持する画像メモリである。差分演算部102は、フレームメモリ101からの入力画像と、動きベクトルに基づいて復号化画像から求められた参照画像との差分である予測誤差を求めて出力する。予測誤差符号化部103は、差分演算部102で求められた予測誤差に周波数変換を施し、量子化して出力する。符号列生成部104は、予測誤差符号化部103からの符号化結果を可変長符号化した後、出力用の符号化ビットストリームのフォーマットに変換し、符号化された予測誤差の関連情報を記述したヘッダ情報などの付加情報を付して符号列を生成する。予測誤差復号化部105は、予測誤差符号化部103からの符号化結果を可変長復号化し、逆量子化した後、IDCT変換などの逆周波数変換を施し、予測誤差に復号化する。加算演算部106は、復号化結果である予測誤差に前記参照画像を加算して、符号化および復号化を経た画像データを入力画像と同じ1ピクチャの画像を表した参照画像を出力する。フレームメモリ107は、参照画像をピクチャ単位で保持する画像メモリである。

40

50

## 【0216】

動きベクトル検出部108は、符号化対象フレームの符号化単位ごとに、動きベクトルを検出する。モード選択部109は、動きベクトルを直接モードで計算するか他のモードで計算するかを選択する。符号化制御部110は、フレームメモリ101に入力された時間順で格納されている入力画像のピクチャを、符号化される順に入れ替える。さらに、符号化制御部110は、符号化対象フレームの所定の大きさの単位ごとに、フィールド構造で符号化を行うか、フレーム構造で符号化を行うかを判定する。ここでは、所定の大きさの単位はマクロブロック（例えば水平16画素、垂直16画素）を縦方向に2つ連結したものの（以下ではマクロブロックペアと呼ぶ）とする。フィールド構造で符号化するのであればフレームメモリ101からインタレースに対応して1水平走査線おきに画素値を読み出し、フレーム単位で符号化するのであればフレームメモリ101から順次、入力画像の各画素値を読み出して、読み出された各画素値がフィールド構造またはフレーム構造に対応した符号化対象マクロブロックペアを構成するようにメモリ上に配置する。動きベクトル記憶部116は、符号化済みマクロブロックの動きベクトルと、その動きベクトルが参照するフレームの参照インデックスとを保持する。参照インデックスについては、符号化済みマクロブロックペア中の各マクロブロックのそれぞれについて保持する。

10

## 【0217】

次に、以上のように構成された動画像符号化装置100の動作について説明する。入力画像は時間順にピクチャ単位でフレームメモリ101に入力される。図38(a)は、動画像符号化装置100に時間順にピクチャ単位で入力されるフレームの順序を示す図である。図38(b)は、図38(a)に示したピクチャの並びを符号化の順に並び替えた場合の順序を示す図である。図38(a)において、縦線はピクチャを示し、各ピクチャの右下に示す記号は、一文字目のアルファベットがピクチャタイプ（I、PまたはB）を示し、2文字目以降の数字が時間順のピクチャ番号を示している。また、図39は、実施の形態11を説明するための、参照フレームリスト300の構造を示す図である。フレームメモリ101に入力された各ピクチャは、符号化制御部110によって符号化順に並び替えられる。符号化順への並び替えは、ピクチャ間予測符号化における参照関係に基づいて行われ、参照ピクチャとして用いられるピクチャが、参照ピクチャとして用いるピクチャよりも先に符号化されるように並び替えられる。

20

## 【0218】

例えば、Pピクチャは、表示時間順で前方にある近傍のIまたはPピクチャ3枚のうち1枚を参照ピクチャとして用いるとする。また、Bピクチャは、表示時間順で前方にある近傍のIまたはPピクチャ3枚のうち1枚と、表示時間順で後方にある近傍のIまたはPピクチャの1枚とを参照ピクチャとして用いるものとする。具体的には、図38(a)ではピクチャB5およびピクチャB6の後方に入力されていたピクチャP7は、ピクチャB5およびピクチャB6によって参照されるため、ピクチャB5およびピクチャB6の前に並び替えられる。同様に、ピクチャB8およびピクチャB9の後方に入力されていたピクチャP10はピクチャB8およびピクチャB9の前方に、ピクチャB11およびピクチャB12の後方に入力されていたピクチャP13はピクチャB11およびピクチャB12の前方に並び替えられる。これにより、図38(a)のピクチャを並び替えた結果は、図38(b)のようになる。

30

## 【0219】

フレームメモリ101で並び替えが行われた各ピクチャは、マクロブロックを垂直方向に2つ連結したマクロブロックペアの単位で読み出されるものとし、各マクロブロックは水平16画素×垂直16画素の大きさであるとする。従って、マクロブロックペアは、水平16画素×垂直32画素の大きさとなる。以下、ピクチャB11の符号化処理について説明する。なお、本実施の形態における参照インデックスの管理、すなわち参照フレームリストの管理は符号化制御部110において行うものとする。

40

## 【0220】

ピクチャB11はBピクチャであるので、2方向参照を用いたピクチャ間予測符号化を行

50

う。ピクチャ B 1 1 は表示時間順で前方にあるピクチャ P 1 0、P 7、P 4 と表示時間順で後方にあるピクチャ P 1 8 のうちの 2 つのピクチャを参照ピクチャとして用いるものとする。これらの 4 つのピクチャのうち、いずれの 2 つのピクチャを選択するかは、マクロブロック単位で指定することができるとする。また、ここでは、参照インデックスは初期状態の方法で割り当てるものとする。すなわちピクチャ B 1 1 の符号化時における参照フレームリスト 3 0 0 は図 3 9 に示す通りとなる。この場合の参照画像は、第 1 の参照ピクチャは図 3 9 の第 1 参照インデックスにより指定し、第 2 の参照ピクチャは図 3 9 の第 2 参照インデックスにより指定するものとなる。

#### 【0 2 2 1】

ピクチャ B 1 1 の処理においては、符号化制御部 1 1 0 は、スイッチ 1 1 3 がオン、スイッチ 1 1 4 とスイッチ 1 1 5 とがオフになるように各スイッチを制御するものとする。よって、フレームメモリ 1 0 1 から読み出されたピクチャ B 1 1 のマクロブロックペアは、動きベクトル検出部 1 0 8、モード選択部 1 0 9 および差分演算部 1 0 2 に入力される。動きベクトル検出部 1 0 8 では、フレームメモリ 1 0 7 に蓄積されたピクチャ P 1 0、ピクチャ P 7、ピクチャ P 4 およびピクチャ P 1 8 の復号化画像データを参照ピクチャとして用いることにより、マクロブロックペアに含まれる各マクロブロックの第 1 の動きベクトルと第 2 の動きベクトルとの検出を行う。モード選択部 1 0 9 では、動きベクトル検出部 1 0 8 で検出された動きベクトルを用いてマクロブロックペアの符号化モードを決定する。ここで、B ピクチャの符号化モードは、例えば、ピクチャ内符号化、一方向動きベクトルを用いたピクチャ間予測符号化、二方向動きベクトルを用いたピクチャ間予測符号化および直接モードから選択することができるものとする。また、直接モード以外の符号化モードを選択する場合には、マクロブロックペアをフレーム構造で符号化するか、フィールド構造で符号化するかも併せて決定する。

#### 【0 2 2 2】

ここでは、直接モードの空間的予測方法を用いて動きベクトルを計算する方法について説明する。図 4 0 (a) は、フィールド構造で符号化されるマクロブロックペアとフレーム構造で符号化されるマクロブロックペアとが混在する場合の直接モード空間的予測方法を用いた動きベクトル計算手順の一例を示すフローチャートである。図 4 0 (b) は、符号化対象マクロブロックペアがフレーム構造で符号化される場合において本発明が適用される周辺マクロブロックペアの配置の一例を示す図である。図 4 0 (c) は、符号化対象マクロブロックペアがフィールド構造で符号化される場合において本発明が適用される周辺マクロブロックペアの配置の一例を示す図である。図 4 0 (b) および図 4 0 (c) に斜線で示すマクロブロックペアは、符号化対象マクロブロックペアである。

#### 【0 2 2 3】

符号化対象マクロブロックペアが直接モードの空間的予測を用いて符号化される場合、当該符号化対象マクロブロックペアの周辺の 8 つの符号化済みマクロブロックペアが選択される。この場合、符号化対象マクロブロックペアは、フィールド構造またはフレーム構造のいずれで符号化されてもよい。従って、符号化制御部 1 1 0 は、まず、符号化対象マクロブロックペアをフィールド構造で符号化するか、フレーム構造で符号化するかを決定する。例えば、周辺マクロブロックペアのうちフィールド構造で符号化されたものが多い場合、符号化対象マクロブロックペアをフィールド構造で符号化し、フレーム構造で符号化されたものが多い場合、フレーム構造で符号化する。このように、符号化対象マクロブロックペアをフレーム構造で符号化するか、フィールド構造で符号化するかを、周辺ブロックの情報をを用いて決定することにより、符号化対象マクロブロックペアをいずれの構造で符号化したかを示す情報を符号列中に記述する必要がなくなり、かつ周囲のマクロブロックペアから構造を予測しているため、適した構造を選択することができる。

#### 【0 2 2 4】

次いで、動きベクトル検出部 1 0 8 は、符号化制御部 1 1 0 の決定に従って、符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルを計算する。まず、動きベクトル検出部 1 0 8 は、符号化制御部 1 1 0 がフィールド構造で符号化すると決定したのか、フレーム構造で符号化

10

20

30

40

50



すると決定したのかを調べ（S 301）、フレーム構造で符号化すると決定されている場合は、符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルをフレーム構造で検出し（S 302）、フィールド構造で符号化すると決定されている場合は、符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルをフィールド構造で検出する（S 303）。

#### 【0225】

図41は、フレーム構造で符号化する場合のマクロブロックペアのデータ構成とフィールド構造で符号化する場合のマクロブロックペアのデータ構成とを示す図である。同図において、白丸は奇数水平走査線上の画素を示し、斜線でハッチングした黒丸は偶数水平走査線上の画素を示している。入力画像を表す各フレームからマクロブロックペアを切り出した場合、図41中央に示すように、奇数水平走査線上の画素と偶数水平走査線上の画素とは垂直方向に交互に配置されている。このようなマクロブロックペアをフレーム構造で符号化する場合、当該マクロブロックペアは2つのマクロブロックMB1およびマクロブロックMB2毎に処理され、マクロブロックペアを構成する2つのマクロブロックMB1とマクロブロックMB2とのそれぞれについて動きベクトルが求められる。また、フィールド構造で符号化する場合、当該マクロブロックペアは、水平走査線方向にインタレースした場合のトップフィールドを表すマクロブロックTFとボトムフィールドを表すマクロブロックBFとに分けられ、その動きベクトルは、マクロブロックペアを構成する2つのフィールドにそれぞれ1つ求められる。

#### 【0226】

このようなマクロブロックペアを前提として、図40(b)に示すように、符号化対象マクロブロックペアをフレーム構造で符号化する場合について説明する。図42は、図40に示したステップS302における、より詳細な処理手順を示すフローチャートである。なお、同図において、マクロブロックペアをMBP、マクロブロックをMBと表記する。

#### 【0227】

モード選択部109は、まず、符号化対象マクロブロックペアを構成する1つのマクロブロックMB1（上部のマクロブロック）について、1つの動きベクトルを直接モードの空間的予測を用いて計算する。まず、モード選択部109は、周辺マクロブロックペアが参照するピクチャのインデックスのうちの最小値を第1動きベクトルと第2動きベクトルのインデックスのそれぞれについて求める（S501）。ただしこの場合、周辺マクロブロックペアがフレーム構造で符号化されている場合には、符号化対象マクロブロックに隣接するマクロブロックのみを用いて決定する。次に、周辺マクロブロックペアがフィールド構造で符号化されているか否かを調べ（S502）、フィールド構造で符号化されている場合にはさらに、当該周辺マクロブロックペアを構成する2つのマクロブロックによって参照されたフィールドのうち、いくつのフィールドが最小のインデックスが付されたフィールドであるかを、図39の参照フレームリストから調べる（S503）。

#### 【0228】

ステップS503において調べた結果、2つのマクロブロックによって参照されたフィールドがいずれも最小のインデックス（すなわち同じインデックス）が付されたフィールドである場合には、2つのマクロブロックの動きベクトルの平均値を求め、当該周辺マクロブロックペアの動きベクトルとする（S504）。これはインタレース構造を考えた場合、フレーム構造の符号化対象マクロブロックには、フィールド構造の周辺マクロブロックペアの2つのマクロブロックが隣接するためである。

#### 【0229】

ステップS503において調べた結果、1つのマクロブロックによって参照されたフィールドのみが最小のインデックスが付されたフィールドである場合には、その1つのマクロブロックの動きベクトルを当該周辺マクロブロックペアの動きベクトルとする（S504A）。いずれも、参照されたフィールドが最小のインデックスが付されていないフィールドである場合には、当該周辺マクロブロックペアの動きベクトルを「0」とする（S505）。

#### 【0230】

(41)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

上記において、周辺マクロブロックの動きベクトルのうち、参照するフィールドが最小のインデックスが付されているフィールドの動きベクトルのみを用いることにより、より符号化効率の高い動きベクトルを選択することができる。S505の処理は、予測に適した動きベクトルがないと判断していることを示している。

#### 【0231】

ステップS502において調べた結果、当該周辺マクロブロックペアがフレーム構造で符号化されている場合には、当該周辺マクロブロックペアのうち、符号化対象マクロブロックに隣接するマクロブロックの動きベクトルを当該周辺マクロブロックペアの動きベクトルとする（S506）。

#### 【0232】

モード選択部109は、上記ステップS501からステップS506までの処理を、選択された3つの周辺マクロブロックペアについて繰り返す。この結果、符号化対象マクロブロックペア内の1つのマクロブロック、例えば、マクロブロックMB1について、3つの周辺マクロブロックペアの動きベクトルがそれぞれ1つつ求められたことになる。

#### 【0233】

次いで、モード選択部109は、3つの周辺マクロブロックペアのうち、インデックスが最小のフレームまたはそのフレーム内のフィールドを参照しているものが1つであるか否かを調べる（S507）。

#### 【0234】

この場合、モード選択部109は、3つの周辺マクロブロックペアの参照インデックスを参照フレームインデックスまたは参照フィールドインデックスのいずれかに統一して比較する。図89に示した参照フレームリストには、フレームごとに参照インデックスが付されているだけであるが、この参照フレームインデックスと、フィールドごとにインデックスが付されている参照フィールドインデックスとは一定の関係にあるので、参照フレームリストまたは参照フィールドリストの一方から計算によって他方の参照インデックスに変換することができる。

#### 【0235】

図48は、参照フィールドインデックスと参照フレームインデックスとの関係を示す関係表示図である。

#### 【0236】

この図48に示すように、参照フィールドリストには、第1フィールドf1及び第2フィールドf2により示されるフレームが時系列に沿って幾つか存在し、各フレームには、符号化対象ブロックを含むフレーム（図48中ので示すフレーム）を基準に、0、1、2、

といった参照フレームインデックスが割り当てられている。また、各フレームの第1フィールドf1及び第2フィールドf2には、符号化対象ブロックを含むフレームの第1フィールドf1を基準に（第1フィールドが符号化対象フィールドである場合）、0、1、2、といった参照フィールドインデックスが割り当てられている。なお、この参照フィールドインデックスは、符号化対象フィールドに近いフレームの第1フィールドf1及び第2フィールドf2から、符号化対象ブロックが第1フィールドf1であれば第1フィールドf1を優先させて、符号化対象ブロックが第2フィールドf2であれば第2フィールドf2を優先させて割り当てられる。

#### 【0237】

例えば、フレーム構造で符号化された周辺マクロブロックが参照フレームインデックス「1」のフレームを参照しており、フィールド構造で符号化された周辺ブロックが参照フィールドインデックス「2」の第1フィールドf1を参照しているときには、上記周辺マクロブロックはいずれも同一ピクチャを参照しているとして扱われる。すなわち、1つの周辺マクロブロックによって参照されるフレームの参照フレームインデックスが、他の1つの周辺マクロブロックの参照フィールドに割り当てられた参照フィールドインデックスの二分の一の値に等しい（小数点以下は切り捨て）という前提条件を満たすときに、その周辺マクロブロックは同一のピクチャを参照しているとして扱われる。

10

20

30

40

50

## 【0238】

例えば、図43中の△で示す第1フィールドf1に含まれる符号化対象マクロブロックが参照フィールドインデックス「2」の第1フィールドf1を参照しており、フレーム構造である周辺マクロブロックが参照フレームインデックス「1」のフレームを参照しているときには、上記前提条件を満たすため、上記周辺マクロブロックは同一のピクチャを参照しているとして扱われる。一方、ある周辺マクロブロックが参照フィールドインデックス「2」の第1フィールドを参照しており、他の周辺マクロブロックが参照フレームインデックス「3」のフレームを参照しているときには、上記前提条件を満たさないため、その周辺マクロブロックは同一のピクチャを参照していないとして扱われる。

## 【0239】

上記のように、ステップS507において調べた結果、1つであれば、インデックスが最小のフレームまたはそのフレーム内のフィールドを参照した周辺マクロブロックペアの動きベクトルを、符号化対象マクロブロックの動きベクトルとする(S508)。ステップS507で調べた結果、1つでなければ、さらに、3つの周辺マクロブロックペアのうち、インデックスが最小のフレームまたはそのフレーム内のフィールドを参照した周辺マクロブロックペアが2つ以上あるか否かを調べ(S509)、2つ以上あれば、その中でさらにインデックスが最小のフレームまたはそのフレーム内のフィールドを参照していない周辺マクロブロックペアがあればその動きベクトルを「0」とした上(S510)、周辺マクロブロックペアの3つの動きベクトルの中央値を符号化対象マクロブロックの動きベクトルとする(S511)。また、ステップS509で調べた結果、2つ未満であれば、インデックスが最小のフレームまたはそのフレーム内のフィールドを参照した周辺マクロブロックペアの数は「0」なので、符号化対象マクロブロックの動きベクトルを「0」とする(S512)。

## 【0240】

以上の処理の結果、符号化対象マクロブロックペアを構成する1つのマクロブロック例えば、MB1について、1つの動きベクトルMV1が計算結果として得られる。モード選択部109は、上記処理を、第2の参照インデックスを有する動きベクトルについても行い、得られた2つの動きベクトルを用いて2方向予測により動き補償を行う。ただし、周辺マクロブロックペアのうち、第1または第2の動きベクトルを有する周辺マクロブロックが存在しない場合には、その方向の動きベクトルは用いず、1方向のみの動きベクトルにより動き補償を行う。また、符号化対象マクロブロックペア内のもう1つのマクロブロック、例えば、マクロブロックMB2についても同じ処理を繰り返す。この結果、1つの符号化対象マクロブロックペアにおける2つの各マクロブロックについて、直接モードによる動き補償を行ったことになる。

## 【0241】

次に、図40(c)のように、符号化対象マクロブロックペアをフィールド構造で符号化する場合について説明する。図44は、図40に示したステップS303における、より詳細な処理手順を示すフローチャートである。モード選択部109は、符号化対象マクロブロックペアを構成する1つのマクロブロック、例えば、当該マクロブロックペアのトップフィールドに対応するマクロブロックTFについて、1つの動きベクトルMV<sub>7</sub>を直接モードの空間的予測を用いて計算する。まず、モード選択部109は、周辺マクロブロックペアが参照するピクチャのインデックスのうち最小値を求める(S601)。ただし、周辺マクロブロックペアがフィールド構造で処理されている場合には、符号化対象マクロブロックと同一フィールド(トップフィールドまたはボトムフィールド)のマクロブロックについてのみ考える。次いで、周辺マクロブロックペアがフレーム構造で符号化されているか否かを調べ(S602)、フレーム構造で符号化されている場合にはさらに、当該周辺マクロブロックペア内の2つのマクロブロックによって参照されたフレームがいずれも最小のインデックスが付されたフレームであるか否かを、参照フレームリスト300によって各フレームに付与されたインデックスの値を基に判断する(S603)。

## 【0242】

10

20

30

40

50

ステップS603において調べた結果、2つのマクロブロックによって参照されたフレームがいずれも最小のインデックスである場合には、2つのマクロブロックの動きベクトルの平均値を求め、当該周辺マクロブロックペアの動きベクトルとする(S604)。ステップS603において調べた結果、一方または両方とも、参照したフレームが最小のインデックスを有しないフレームである場合には、さらに、いずれかのマクロブロックによって参照されたフレームが最小のインデックスを有しているか否かを調べ(S605)、調べた結果、いずれか一方のマクロブロックが参照したフレームに最小のインデックスが付されている場合には、そのマクロブロックの動きベクトルを当該周辺マクロブロックペアの動きベクトルとし(S606)、ステップS605で調べた結果、いずれのマクロブロックも、参照したフレームに最小のインデックスが付されていない場合には、当該周辺マクロブロックペアの動きベクトルを「0」とする(S607)。上記において、周辺マクロブロックの動きベクトルのうち、参照するフレームが最小のインデックスが付されているフレームの動きベクトルのみを用いることにより、より符号化効率の高い動きベクトルを選択することができる。S607の処理は、予測に適した動きベクトルがないと判断していることを示している。

#### 【0243】

また、ステップS602において調べた結果、当該周辺マクロブロックペアがフィールド構造で符号化されている場合には、当該周辺マクロブロックペア全体の動きベクトルを、当該周辺マクロブロックペアにおいて、符号化対象マクロブロックペア内の対象マクロブロックに対応するマクロブロックの動きベクトルとする(S608)。モード選択部109は、上記ステップS601からステップS608までの処理を、選択された3つの周辺マクロブロックペアについて繰り返す。この結果、符号化対象マクロブロックペア内の1つのマクロブロック、例えば、マクロブロックTFについて、3つの周辺マクロブロックペアの動きベクトルがそれぞれ1つつ求められたことになる。

#### 【0244】

次いで、動きベクトル検出部108は、3つの周辺マクロブロックペアのうち、インデックスが最小のフレームを参照しているものが1つであるか否かを調べ(S609)、1つであれば、インデックスが最小のフレームを参照した周辺マクロブロックペアの動きベクトルを、符号化対象マクロブロックの動きベクトルとする(S610)。ステップS609で調べた結果、1つでなければ、さらに、3つの周辺マクロブロックペアのうち、インデックスが最小のフレームを参照した周辺マクロブロックペアが2つ以上あるか否かを調べ(S611)、2つ以上あれば、その中でさらにインデックスが最小のフレームを参照していない周辺マクロブロックペアの動きベクトルを「0」とした上(S612)、周辺マクロブロックペアの3つの動きベクトルの中央値を符号化対象マクロブロックの動きベクトルとする(S613)。また、ステップS611で調べた結果、2つ未満であれば、インデックスが最小のフレームを参照した周辺マクロブロックペアの数は「0」なので、符号化対象マクロブロックの動きベクトルを「0」とする(S614)。

#### 【0245】

以上の処理の結果、符号化対象マクロブロックペアを構成する1つのマクロブロック例えば、トップフィールドに対応するマクロブロックTFについて、1つの動きベクトルMVセが計算結果として得られる。モード選択部109は、上記処理を、第2の動きベクトル(第2の参照インデックスに対応)についても繰り返す。これにより、マクロブロックTFについて2つの動きベクトルが得られ、これらの動きベクトルを用いて2方向予測による動き補償を行う。ただし、周辺マクロブロックペアのうち、第1または第2の動きベクトルを有する周辺マクロブロックが存在しない場合には、その方向の動きベクトルは用いず、1方向のみの動きベクトルにより動き補償を行う。これは、周辺マクロブロックペアが一方向のみしか参照していないということは、符号化対象マクロブロックについても一方向のみを参照する方が、符号化効率が高くなると考えられるからである。

#### 【0246】

また、符号化対象マクロブロックペア内のもう1つのマクロブロック、例えば、ボトムフ

フィールドに対応するマクロブロックB Fについても同じ処理繰り返す。この結果、1つの符号化対象マクロブロックペアにおける2つの各マクロブロック、例えば、マクロブロックT FとマクロブロックB Fとについて、直接モードによる処理を行ったことになる。

#### 【0247】

なお、ここでは符号化対象マクロブロックペアの符号化構造と周辺マクロブロックペアの符号化構造とが異なる場合には、周辺マクロブロックペア内の2つのマクロブロックの動きベクトルの平均値を求めるなどの処理を行って計算したが、本発明はこれに限定されず、例えば、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアとで符号化構造が同じ場合にのみ、その周辺マクロブロックペアの動きベクトルを用い、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアとで符号化構造が異なる場合には、符号化構造が異なる周辺マクロブロックペアの動きベクトルを用いないとしてもよい。より具体的には、まず、▲1▼符号化対象マクロブロックペアがフレーム構造で符号化される場合、フレーム構造で符号化されている周辺マクロブロックペアの動きベクトルのみを用いる。この際に、フレーム構造で符号化されている周辺マクロブロックペアの動きベクトルのうち、インデックスが最小のフレームを参照したものが無い場合、符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルを「0」とする。また、周辺マクロブロックペアがフィールド構造で符号化されている場合、その周辺マクロブロックペアの動きベクトルを「0」とする。次に▲2▼符号化対象マクロブロックペアがフィールド構造で符号化される場合、フィールド構造で符号化されている周辺マクロブロックペアの動きベクトルのみを用いる。この際に、フィールド構造で符号化されている周辺マクロブロックペアの動きベクトルのうち、インデックスが最小のフレームを参照したものが無い場合、符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルを「0」とする。また、周辺マクロブロックペアがフレーム構造で符号化されている場合、その周辺マクロブロックペアの動きベクトルを「0」とする。このようにして各周辺マクロブロックペアの動きベクトルを計算した後、▲3▼これらの動きベクトルのうち、最小のインデックスを有するフレームまたはそのフィールドを参照して得られたものが1つだけの場合は、その動きベクトルを直接モードにおける符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルとし、そうでない場合には、3つの動きベクトルの中央値を直接モードにおける符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルとする。

#### 【0248】

また、上記説明では、符号化対象マクロブロックペアをフィールド構造で符号化するかフレーム構造で符号化するかを、符号化済みの周辺マクロブロックペアの符号化構造の多数決で決定したが、本発明はこれに限定されず、例えば、直接モードでは、必ずフレーム構造で符号化する、または必ずフィールド構造で符号化するというように固定的に決めておいてもよい。この場合、例えば、符号化対象となるフレームごとにフィールド構造で符号化するかまたはフレーム構造で符号化するかを切り替える場合には、符号列全体のヘッダまたはフレームごとのフレームヘッダなどに記述するとしてもよい。切り替えの単位は、例えば、シーケンス、GOP、ピクチャ、スライスなどであってもよく、この場合には、それぞれ符号列中の対応するヘッダなどに記述しておけばよい。このようにした場合でも、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアとで符号化構造が同じ場合にのみ、その周辺マクロブロックペアの動きベクトルを用いる方法で、直接モードにおける符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルを計算することができるとはいうまでもない。更に、パケット等で伝送する場合はヘッダ部とデータ部を分離して別に伝送してもよい。その場合は、ヘッダ部とデータ部が1つのビットストリームとなることはない。しかしながら、パケットの場合は、伝送する順序が多少前後することがあっても、対応するデータ部に対応するヘッダ部が別のパケットで伝送されるだけであり、1つのビットストリームとなっていなくても同じである。このように、フレーム構造を用いるのかフィールド構造を用いるのかを固定的に定めることにより、周辺ブロックの情報をを用いて構造を決定する処理がなくなり、処理の簡略化を図ることができる。

#### 【0249】

またさらには、直接モードにおいて、符号化対象マクロブロックペアをフレーム構造とフ

10

20

30

40

50

フィールド構造の両者で処理し、符号化効率が高い構造を選択する方法を用いてもよい。この場合、フレーム構造とフィールド構造のいずれを選択したかは、符号列中のマクロブロックペアのヘッダ部に記述すればよい。このようにした場合でも、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアとで符号化構造が同じ場合にのみ、その周辺マクロブロックペアの動きベクトルを用いる方法で、直接モードにおける符号化対象マクロブロックペアの動きベクトルを計算することができることはいうまでもない。このような方法を用いることにより、フレーム構造とフィールド構造のいずれを選択したかを示す情報が符号列中に必要となるが、動き補償の残差信号をより削減することが可能となり、符号化効率の向上を図ることができる。

#### 【0250】

また上記の説明においては、周辺マクロブロックペアはマクロブロックの大きさを単位として動き補償されている場合について説明したが、これは異なる大きさを単位として動き補償されていてもよい。この場合、図45(a)、(b)に示すように、符号化対象マクロブロックペアのそれぞれのマクロブロックに対して、 $a$ 、 $b$ 、 $c$ に位置する画素を含むブロックの動きベクトルを周辺マクロブロックペアの動きベクトルとする。ここで図45(a)は、上部のマクロブロックを処理する場合を示し、図45(b)は下部のマクロブロックを処理する場合を示している。ここで、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアとのフレーム／フィールド構造が異なる場合、図46(a)、(b)に示すような $a$ 、 $b$ 、 $c$ の位置の画素を含むブロックと位置 $a'$ 、 $b'$ 、 $c'$ の画素を含むブロックとを用いて処理を行う。ここで位置 $a'$ 、 $b'$ 、 $c'$ は、画素 $a$ 、 $b$ 、 $c$ の位置に対応する同一マクロブロックペア内のもう一方のマクロブロックに含まれるブロックである。例えば図46(a)の場合、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアとのフレーム／フィールド構造が異なる場合、上部の符号化対象マクロブロックの左側のブロックの動きベクトルは、 $BL1$ と $BL2$ の動きベクトルを用いて決定する。また、図46(b)の場合、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアとのフレーム／フィールド構造が異なる場合、上部の符号化対象マクロブロックの左側のブロックの動きベクトルは、 $BL3$ と $BL4$ の動きベクトルを用いて決定する。このような処理方法を用いることにより、周辺マクロブロックがマクロブロックの大きさとは異なる単位で動き補償されている場合でも、フレーム・フィールドの差を考慮した直接モードの処理を行うことが可能となる。

#### 【0251】

また、周辺マクロブロックペアがマクロブロックの大きさとは異なる大きさを単位として動き補償されている場合には、マクロブロックに含まれるブロックの動きベクトルの平均値を求めることにより、そのマクロブロックの動きベクトルとしても良い。周辺マクロブロックがマクロブロックの大きさとは異なる単位で動き補償されている場合でも、フレーム・フィールドの差を考慮した直接モードの処理を行うことが可能となる。

#### 【0252】

さて、上記のように、動きベクトルが検出され、検出され動きベクトルに基づいてピクチャ間予測符号化が行われた結果、動きベクトル検出部108によって検出された動きベクトル、符号化された予測誤差画像は、マクロブロックごとに符号列中に格納される。ただし、直接モードで符号化されたマクロブロックの動きベクトルについては、単に直接モードで符号化されたことが記述されるだけで、動きベクトルおよび参照インデックスは符号列に記述されない。図47は、符号列生成部104によって生成される符号列700のデータ構成の一例を示す図である。同図のように、符号列生成部104によって生成された符号列700には、ピクチャ $P_i$ と $sequence$ ごとにヘッダ $Header$ が設けられている。このヘッダ $Header$ には、例えば、参照フレームリスト10の変更を示す項目 $RPSL$ および当該ピクチャのピクチャタイプを示す図示しない項目などが設けられており、項目 $RPSL$ には、参照フレームリスト10の第1参照インデックス12および第2参照インデックス13の値の割り当て方に初期設定から変更があった場合、変更後の割り当て方が記述される。

10

20

30

40

50

## 【0253】

一方、符号化された予測誤差は、マクロブロックごとに記録される。例えば、あるマクロブロックが直接モードの空間的予測を用いて符号化されている場合には、そのマクロブロックに対応する予測誤差を記述する項目Block 1において、当該マクロブロックの動きベクトルは記述されず、当該マクロブロックの符号化モードを示す項目Predictorに符号化モードが直接モードであることを示す情報が記述される。また、当該マクロブロックペアがフレーム構造またはフィールド構造のいずれで符号化するかを前述の符号化効率の観点から選択するような場合には、フレーム構造またはフィールド構造のいずれが選択されたかを示す情報が記述される。これに続いて、符号化された予測誤差が項目Code Resに記述される。また、別のマクロブロックがビクチャ間予測符号化モードで符号化されたマクロブロックである場合、そのマクロブロックに対応する予測誤差を記述する項目Block 2の中の符号化モードを示す項目Predictorに、当該マクロブロックの符号化モードがビクチャ間予測符号化モードであることが記述される。この場合、符号化モードのほか、さらに、当該マクロブロックの第1参照インデックス12が項目Ref×0に、第2参照インデックス13が項目Ref×1に書き込まれる。ブロック中の参照インデックスは可変長符号語により表現され、値が小さいほど短い符号長のコードが割り当てられている。また、続いて、当該マクロブロックの前方フレーム参照時の動きベクトルが項目MV0に、後方フレーム参照時の動きベクトルが項目MV1に記述される。これに続いて、符号化された予測誤差が項目Code Resに記述される。

10

## 【0254】

図48は、図47に示した符号列700を復号化する動画復号化装置800の構成を示すブロック図である。動画復号化装置800は、直接モードで符号化されたマクロブロックを含んだ予測誤差が記述されている符号列700を復号化する動画復号化装置であって、符号列解析部701、予測誤差復号化部702、モード復号部703、動き補償復号部705、動きベクトル記憶部706、フレームメモリ707、加算演算部708、スイッチ709及びスイッチ710、動きベクトル復号化部711を備える。符号列解析部701は、入力された符号列700から各種データを抽出する。ここでいう各種データとは、符号化モードの情報および動きベクトルに関する情報などである。抽出された符号化モードの情報は、モード復号部703に出力される。また、抽出された動きベクトル情報は、動きベクトル復号化部711に出力される。さらに、抽出された予測誤差符号化データは、予測誤差復号化部702に対して出力される。予測誤差復号化部702は、入力された予測誤差符号化データの復号化を行い、予測誤差画像を生成する。生成された予測誤差画像はスイッチ709に対して出力される。例えば、スイッチ709が端子bに接続されているときには、予測誤差画像は加算器708に対して出力される。

20

30

## 【0255】

モード復号部703は、符号列から抽出された符号化モード情報を参照し、スイッチ709とスイッチ710との制御を行う。符号化モードがビクチャ内符号化である場合には、スイッチ709を端子aに接続し、スイッチ710を端子cに接続するように制御する。符号化モードがビクチャ間符号化である場合には、スイッチ709を端子bに接続し、スイッチ710を端子dに接続するように制御する。さらに、モード復号部703では、符号化モードの情報を動き補償復号部705と動きベクトル復号化部711に対しても出力する。動きベクトル復号化部711は、符号列解析部701から入力された、符号化された動きベクトルに対して、復号化処理を行う。復号化された参照ビクチャ番号と動きベクトルは、動きベクトル記憶部706に保持されると同時に、動き補償復号部705に対して出力される。

40

## 【0256】

符号化モードが直接モードである場合には、モード復号部703は、スイッチ709を端子bに接続し、スイッチ710を端子dに接続するように制御する。さらに、モード復号部703では、符号化モードの情報を動き補償復号部705と動きベクトル復号化部711に対しても出力する。動きベクトル復号化部711は、符号化モードが直接モードであ

50

る場合、動きベクトル記憶部706に記憶されている周辺マクロブロックペアの動きベクトルと参照ピクチャ番号とを用いて、直接モードで用いる動きベクトルを決定する。この動きベクトルの決定方法は、図87のモード選択部109の動作で説明した内容と同様であるので、ここでは説明は省略する。

#### 【0257】

復号化された参照ピクチャ番号と動きベクトルとに基づいて、動き補償復号部705は、フレームメモリ707からマクロブロックごとに動き補償画像を取得する。取得された動き補償画像は加算演算部708に出力される。フレームメモリ707は、復号化画像をフレームごとに保持するメモリである。加算演算部708は、入力された予測誤差画像と動き補償画像とを加算し、復号化画像を生成する。生成された復号化画像は、フレームメモリ707に対して出力される。

10

#### 【0258】

以上のように、本実施の形態によれば、直接モードの空間的予測方法において、符号化対象マクロブロックペアに対する符号化済み周辺マクロブロックペアに、フレーム構造で符号化されたものとフィールド構造で符号化されたものとが混在する場合においても、容易に動きベクトルを求めることができる。

#### 【0259】

なお、上記の実施の形態においては、各ピクチャはマクロブロックを垂直方向に2つ連結したマクロブロックペアの単位で、フレーム構造またはフィールド構造のいずれかを用いて処理される場合について説明したが、これは、異なる単位、例えばマクロブロック単位でフレーム構造またはフィールド構造を切り替えて処理しても良い。

20

#### 【0260】

また、上記の実施の形態においては、Bピクチャ中のマクロブロックを直接モードで処理する場合について説明したが、これはPピクチャでも同様の処理を行うことができる。Pピクチャの符号化・復号化時においては、各ブロックは1つのピクチャからのみ動き補償を行い、また参照フレームリストは1つしかない。そのため、Pピクチャでも本実施の形態と同様の処理を行うには、本実施の形態において符号化・復号化対象ブロックの2つの動きベクトル（第1の参照フレームリストと第2の参照フレームリスト）を求める処理を、1つの動きベクトルを求める処理とすれば良い。

#### 【0261】

また、上記の実施の形態においては、3つの周辺マクロブロックペアの動きベクトルを用いて、直接モードで用いる動きベクトルを予測生成する場合について説明したが、用いる周辺マクロブロックペアの数は異なる値であっても良い。例えば、左隣の周辺マクロブロックペアの動きベクトルのみを用いるような場合が考えられる。

30

#### 【0262】

（実施の形態12）

さらに、上記各実施の形態で示した画像符号化方法および画像復号化方法の構成を実現するためのプログラムを、フレキシブルディスク等の記憶媒体に記録するようにすることにより、上記各実施の形態で示した処理を、独立したコンピュータシステムにおいて簡単に実施することが可能となる。

40

#### 【0263】

図49は、上記実施の形態1から実施の形態11の画像符号化方法および画像復号化方法をコンピュータシステムにより実現するためのプログラムを格納するための記憶媒体についての説明図である。

#### 【0264】

図49（a）は、フレキシブルディスクの正面から見た外観、断面構造、及びフレキシブルディスクを示し、図49（b）は、記録媒体本体であるフレキシブルディスクの物理フォーマットの例を示している。フレキシブルディスクFDはケースF内に内蔵され、該ディスクの表面には、同心円状に外周からは内周に向かって複数のトラックTが形成され、各トラックは角度方向に16のセクタSに分割されている。従って、上記プログラム

50



を格納したフレキシブルディスクでは、上記フレキシブルディスクFD上に割り当てられた領域に、上記プログラムとしての画像符号化方法および画像復号化方法が記録されている。

【0265】

また、図49(c)は、フレキシブルディスクFDに上記プログラムの記録再生を行うための構成を示す。上記プログラムをフレキシブルディスクFDに記録する場合は、コンピュータシステムCSから上記プログラムとしての画像符号化方法および画像復号化方法をフレキシブルディスクドライブを介して書き込む。また、フレキシブルディスク内のプログラムにより上記画像符号化方法および画像復号化方法をコンピュータシステム中に構築する場合は、フレキシブルディスクドライブによりプログラムをフレキシブルディスクから読み出し、コンピュータシステムに転送する。

10

【0266】

なお、上記説明では、記録媒体としてフレキシブルディスクを用いて説明を行ったが、光ディスクを用いても同様に行うことができる。また、記録媒体はこれに限らず、CD-ROM、メモ리카ード、ROMカセット等、プログラムを記録できるものであれば同様に実施することができる。

【0267】

さらにここで、上記実施の形態を示した画像符号化方法や画像復号化方法の応用例とそれを用いたシステムを説明する。

【0268】

図50は、コンテンツ配信サービスを実現するコンテンツ供給システムe×100の全体構成を示すブロック図である。通信サービスの提供エリアを所望の大きさに分割し、各セル内にそれぞれ固定無線局である基地局e×107~e×110が設置されている。

20

【0269】

このコンテンツ供給システムe×100は、例えば、インターネットe×101にインターネットサービスプロバイダe×102および電話網e×104、および基地局e×107~e×110を介して、コンピュータe×111、PDA(Personal digital assistant)e×112、カメラe×113、携帯電話e×114、カメラ付きの携帯電話e×115などの各機器が接続される。

【0270】

しかし、コンテンツ供給システムe×100は図50のような組合せに限定されず、いずれかを組み合わせて接続するようにしてもよい。また、固定無線局である基地局e×107~e×110を介せずに、各機器が電話網e×104に直接接続されてもよい。

30

【0271】

カメラe×113はデジタルビデオカメラ等の動画撮影が可能な機器である。また、携帯電話は、PDC(Personal Digital Communications)方式、CDMA(Code Division Multiple Access)方式、W-CDMA(Wideband-Code Division Multiple Access)方式、若しくはGSM(Global System for Mobile Communications)方式の携帯電話機、またはPHS(Personal HandyPhone System)等であり、いずれでも構わない。

40

【0272】

また、ストリーミングサーバe×103は、カメラe×113から基地局e×109、電話網e×104を通じて接続されており、カメラe×113を用いてユーザが送信する符号化処理されたデータに基づいたライブ配信等が可能になる。撮影したデータの符号化処理はカメラe×113で行っても、データの送信処理をするサーバ等を行ってもよい。また、カメラe×116で撮影した動画データはコンピュータe×111を介してストリーミングサーバe×103に送信されてもよい。カメラe×116はデジタルカメラ等の静止画、動画が撮影可能な機器である。この場合、動画データの符号化はカメラe×116で行ってもコンピュータe×111で行ってもどちらでもよい。また、符号化処理はコ

50

(49)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

ンピュータe×111やカメラe×116が有するLSIe×117において処理することになる。なお、画像符号化・復号化用のソフトウェアをコンピュータe×111等で読み取り可能な記録媒体である何らかの蓄積メディア（CD-ROM、フレキシブルディスク、ハードディスクなど）に組み込んでもよい。さらに、カメラ付きの携帯電話e×115で動画データを送信してもよい。このときの動画データは携帯電話e×115が有するLSIで符号化処理されたデータである。

**【0273】**

このコンテンツ供給システムe×100では、ユーザがカメラe×113、カメラe×116等で撮影しているコンテンツ（例えば、音楽ライブを撮影した映像等）を上記実施の形態同様に符号化処理してストリーミングサーバe×103に送信する一方で、ストリーミングサーバe×103は要求のあったクライアントに対して上記コンテンツデータをストリーム配信する。クライアントとしては、上記符号化処理されたデータを復号化することが可能な、コンピュータe×111、PDAe×112、カメラe×113、携帯電話e×114等がある。このようにすることによってコンテンツ供給システムe×100は、符号化されたデータをクライアントにおいて受信して再生することができ、さらにクライアントにおいてリアルタイムで受信して復号化し、再生することにより、個人放送をも実現可能になるシステムである。

10

**【0274】**

このシステムを構成する各機器の符号化、復号化には上記各実施の形態で示した画像符号化装置あるいは画像復号化装置を用いるようにすればよい。

20

**【0275】**

その一例として携帯電話について説明する。

**【0276】**

図51は、上記実施の形態で説明した画像符号化方法と画像復号化方法を用いた携帯電話e×115を示す図である。携帯電話e×115は、基地局e×110との間で電波を送受信するためのアンテナe×201、CCDカメラ等の映像、静止画を撮ることが可能なカメラ部e×203、カメラ部e×203で撮影した映像、アンテナe×201で受信した映像等が復号化されたデータを表示する液晶ディスプレイ等の表示部e×202、操作キーe×204群から構成される本体部、音声出力をするためのスピーカ等の音声出力部e×208、音声入力をするためのマイク等の音声入力部e×205、撮影した動画もしくは静止画のデータ、受信したメールのデータ、動画のデータもしくは静止画のデータ等、符号化されたデータまたは復号化されたデータを保存するための記録メディアe×207、携帯電話e×115に記録メディアe×207を装着可能とするためのスロット部e×206を有している。記録メディアe×207はSDカード等のプラスチックケース内に電氣的に書換えや消去が可能な不揮発性メモリであるEEPROM（Electrically Erasable and Programmable Read Only Memory）の一種であるフラッシュメモリ素子を格納したものである。

30

**【0277】**

さらに、携帯電話e×115について図52を用いて説明する。携帯電話e×115は表示部e×202及び操作キーe×204を備えた本体部の各部を統括的に制御するようになされた主制御部e×311に対して、電源回路部e×310、操作入力制御部e×304、画像符号化部e×312、カメラインターフェース部e×303、LCD（Liquid Crystal Display）制御部e×302、画像復号化部e×309、多重分離部e×308、記録再生部e×307、変復調回路部e×306及び音声処理部e×305が同期バスe×313を介して互いに接続されている。

40

**【0278】**

電源回路部e×310は、ユーザの操作により終話及び電源キーがオン状態にされると、バッテリーパックから各部に対して電力を供給することによりカメラ付デジタル携帯電話e×115を動作可能な状態に起動する。

**【0279】**

50

携帯電話e×115は、CPU、ROM及びRAM等なる主制御部e×311の制御に基づいて、音声通話モード時に音声入力部e×205で集音した音声信号を音声処理部e×305によってデジタル音声データに変換し、これを変復調回路部e×306でスペクトラム拡散処理し、送受信回路部e×301でデジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施した後にアンテナe×201を介して送信する。また携帯電話機e×115は、音声通話モード時にアンテナe×201で受信した受信データを増幅して周波数変換処理及びアナログデジタル変換処理を施し、変復調回路部e×306でスペクトラム逆拡散処理し、音声処理部e×305によってアナログ音声データに変換した後、これを音声出力部e×208を介して出力する。

【0280】

さらに、データ通信モード時に電子メールを送信する場合、本体部の操作キーe×204の操作によって入力された電子メールのテキストデータは操作入力制御部e×304を介して主制御部e×311に送出される。主制御部e×311は、テキストデータを変復調回路部e×306でスペクトラム拡散処理し、送受信回路部e×301でデジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施した後にアンテナe×201を介して基地局e×110へ送信する。

【0281】

データ通信モード時に画像データを送信する場合、カメラ部e×203で撮像された画像データをカメラインターフェース部e×303を介して画像符号化部e×312に供給する。また、画像データを送信しない場合には、カメラ部e×203で撮像した画像データをカメラインターフェース部e×303及びLCD制御部e×302を介して表示部e×202に直接表示することも可能である。

【0282】

画像符号化部e×312は、本願発明で説明した画像符号化装置を備えた構成であり、カメラ部e×203から供給された画像データを上記実施の形態で示した画像符号化装置に用いた符号化方法によって圧縮符号化することにより符号化画像データに変換し、これを多重分離部e×308に送出する。また、このとき同時に携帯電話機e×115は、カメラ部e×203で撮像中に音声入力部e×205で集音した音声信号を音声処理部e×305を介してデジタルの音声データとして多重分離部e×308に送出する。

【0283】

多重分離部e×308は、画像符号化部e×312から供給された符号化画像データと音声処理部e×305から供給された音声データとを所定の方式で多重化し、その結果得られる多重化データを変復調回路部e×306でスペクトラム拡散処理し、送受信回路部e×301でデジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施した後にアンテナe×201を介して送信する。

【0284】

データ通信モード時にホームページ等にリンクされた動画ファイルのデータを受信する場合、アンテナe×201を介して基地局e×110から受信した受信データを変復調回路部e×306でスペクトラム逆拡散処理し、その結果得られる多重化データを多重分離部e×308に送出する。

【0285】

また、アンテナe×201を介して受信された多重化データを復号化するには、多重分離部e×308は、多重化データを分離することにより画像データのビットストリームと音声データのビットストリームとに分け、同期バスe×318を介して当該符号化画像データを画像復号化部e×309に供給すると共に当該音声データを音声処理部e×305に供給する。

【0286】

次に、画像復号化部e×309は、本願発明で説明した画像復号化装置を備えた構成であり、画像データのビットストリームを上記実施の形態で示した符号化方法に対応した復号化方法で復号することにより再生動画データを生成し、これをLCD制御部e×302

10

20

30

40

50

を介して表示部e×202に供給し、これにより、例えばホームページにリンクされた動画画像ファイルに含まれる動画データが表示される。このとき同時に音声処理部e×305は、音声データをアナログ音声データに変換した後、これを音声出力部e×208に供給し、これにより、例えばホームページにリンクされた動画画像ファイルに含まれる音声データが再生される。

#### 【0287】

なお、上記システムの例に限られず、最近では衛星、地上波によるデジタル放送が話題となっており、図58に示すようにデジタル放送用システムにも上記実施の形態の少なくとも画像符号化装置または画像復号化装置のいずれかを組み込むことができる。具体的には、放送局e×409では映像情報のビットストリームが電波を介して通信または放送衛星e×410に伝送される。これを受けた放送衛星e×410は、放送用の電波を発信し、この電波を衛星放送受信設備をもつ家庭のアンテナe×406で受信し、テレビ（受信機）e×401またはセットトップボックス（STB）e×407などの装置によりビットストリームを復号化してこれを再生する。また、記録媒体であるCDやDVD等の蓄積メディアe×402に記録したビットストリームを読み取り、復号化する再生装置e×403にも上記実施の形態で示した画像復号化装置を実装することが可能である。この場合、再生された映像信号はモニタe×404に表示される。また、ケーブルテレビ用のケーブルe×405または衛星／地上波放送のアンテナe×406に接続されたセットトップボックスe×407内に画像復号化装置を実装し、これをテレビのモニタe×408で再生する構成も考えられる。このときセットトップボックスではなく、テレビ内に画像復号化装置を組み込んで良い。また、アンテナe×411を有する車e×412で衛星e×410からまたは基地局e×107等から信号を受信し、車e×412が有するカーナビゲーションe×413等の表示装置に動画を再生することも可能である。

#### 【0288】

更に、画像信号を上記実施の形態で示した画像符号化装置で符号化し、記録媒体に記録することもできる。具体例としては、DVDディスクe×421に画像信号を記録するDVDレコーダや、ハードディスクに記録するディスクレコーダなどのレコーダe×420がある。更にSDカードe×422に記録することもできる。レコーダe×420が上記実施の形態で示した画像復号化装置を備えていれば、DVDディスクe×421やSDカードe×422に記録した画像信号を再生し、モニタe×408で表示することができる。

#### 【0289】

なお、カーナビゲーションe×413の構成は例えば図52に示す構成のうち、カメラ部e×203とカメラインターフェース部e×303、画像符号化部e×312を除いた構成が考えられ、同様なことがコンピュータe×111やテレビ（受信機）e×401等でも考えられる。

#### 【0290】

また、上記携帯電話e×114等の端末は、符号化器・復号化器を両方持つ送受信型の端末の他に、符号化器のみの送信端末、復号化器のみの受信端末の3通りの実装形式が考えられる。

#### 【0291】

このように、上記実施の形態で示した動画画像符号化方法あるいは動画画像復号化方法を上述したいずれの機器・システムに用いることは可能であり、そうすることで、上記実施の形態で説明した効果を得ることができる。

#### 【0292】

また、本発明はかかる上記実施形態に限定されるものではなく、本発明の範囲を逸脱することなく種々の変形または修正が可能である。

#### 【0293】

本発明に係る画像符号化装置は、通信機能を備えるパーソナルコンピュータ、PDA、デジタル放送の放送局および携帯電話機などに備えられる画像符号化装置として有用である。

10

20

30

40

50

## 【0294】

また、本発明に係る画像復号化装置は、通信機能を備えるパーソナルコンピュータ、PDA、デジタル放送を受信するSTBおよび携帯電話機などに備えられる画像復号化装置として有用である。

## 【0295】

## 【発明の効果】

以上のように、本発明の動きベクトル計算方法によれば、導出の対象となるブロックと周辺ブロックとの符号化または復号化構造が異なる場合においても、各周辺ブロックにおける2つのブロックの動きベクトルのうち一定条件を満たす動きベクトルを用いて前記導出の対象となるブロックの動きベクトルを導出することが可能である。

10

## 【図面の簡単な説明】

【図1】ピクチャ番号と参照インデックスの説明図である。

【図2】従来の画像符号化装置による画像符号化信号フォーマットの概念を示す図である。

【図3】本発明の実施の形態1および実施の形態2による符号化の動作を説明するためのブロック図である。

【図4】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で前方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図5】表示の順番および符号化の順番におけるピクチャの参照関係を比較するための模式図である。

20

【図6】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図7】表示の順番および符号化の順番におけるピクチャの参照関係を比較するための模式図である。

【図8】本発明の実施の形態5および実施の形態6による復号化の動作を説明するためのブロック図である。

【図9】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で前方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図10】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

30

【図11】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図12】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で前方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図13】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で前方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図14】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で前方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図15】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で前方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

40

【図16】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図17】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図18】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方を参照する2つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図19】直接モードにおいて動きベクトルを参照されるブロックが表示時間順で後方を参照する1つの動きベクトルを持っていた場合の動作を説明するための模式図である。

【図20】直接モードにおいて周辺ブロックの動きベクトルを参照する場合の動作を説明するための模式図である。

50

【図 2 1】符号化列を示す図である。

【図 2 2】符号化対象ブロックと符号化対象ブロックの周囲のブロックとの関係を示す図である。

【図 2 3】符号化対象ブロックの周囲のブロックが有する動きベクトルを示す図である。

【図 2 4】符号化対象ブロックの周囲のブロックが有する動きベクトルを示す図である。

【図 2 5】符号化対象ブロックの周囲のブロックが有する動きベクトルを示す図である。

【図 2 6】符号化対象ブロックの周囲のブロックが有する動きベクトルを示す図である。

【図 2 7】符号化対象ブロックの周囲のブロックが有する動きベクトルを示す図である。

【図 2 8】符号化対象ブロックの周囲のブロックが有する動きベクトルを示す図である。

【図 2 9】符号化対象ブロックの周囲のブロックが有する動きベクトルを示す図である。

10

【図 3 0】符号化対象ブロックの周囲のブロックが有する動きベクトルを示す図である。

【図 3 1】直接モードにおいて使用する動きベクトルを決定する手順を示す図である。

【図 3 2】符号化対象ブロックと符号化対象ブロックの周囲のブロックとの関係を示す図である。

【図 3 3】参照インデックスの値によって符号化対象ブロックの動きベクトルを決定する手順を示す図である。

【図 3 4】長時間メモリに保存されているピクチャを参照する動きベクトルが 1 つだけの場合の直接モードにおける 2 方向予測を示す図である。

【図 3 5】長時間メモリに保存されているピクチャを参照する動きベクトルが 2 つある場合の直接モードにおける 2 方向予測を示す図である。

20

【図 3 6】動きベクトル計算方法の処理の流れを示す図である。

【図 3 7】本発明の実施形態 1 1 に係る動画像符号化装置 1 1 0 0 の構成を示すブロック図である。

【図 3 8】(a) 動画像符号化装置 1 1 0 0 に時間順にピクチャ単位で入力されるフレームの順序を示す図である。

(b) 図 3 8 (a) に示したフレームの並びを符号化の順に並び替えた場合の順序を示す図である。

【図 3 9】第 1 の実施の形態を説明するための、参照ピクチャリストの構造を示す図である。

【図 4 0】(a) フィールド構造で符号化されるマクロブロックペアとフレーム構造で符号化されるマクロブロックペアとが混在する場合の直接モード空間的予測方法を用いた動きベクトル計算手順の一例を示すフローチャートである。

30

(b) 符号化対象マクロブロックペアがフレーム構造で符号化される場合において本発明が適用される周辺マクロブロックペアの配置の一例を示す図である。

(c) 符号化対象マクロブロックペアがフィールド構造で符号化される場合において本発明が適用される周辺マクロブロックペアの配置の一例を示す図である。

【図 4 1】フレーム構造で符号化する場合のマクロブロックペアのデータ構成とフィールド構造で符号化する場合のマクロブロックペアのデータ構成とを示す図である。

【図 4 2】図 4 0 に示したステップ 8 8 0 2 における、より詳細な処理手順を示すフローチャートである。

40

【図 4 3】参照フィールドインデックスと参照フレームインデックスとの関係を示す関係表示図である。

【図 4 4】図 4 0 に示したステップ 8 8 0 3 における、より詳細な処理手順を示すフローチャートである。

【図 4 5】第 1 の実施の形態を説明するための、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアの位置関係を示す図である。

【図 4 6】第 1 の実施の形態を説明するための、符号化対象マクロブロックペアと周辺マクロブロックペアの位置関係を示す図である。

【図 4 7】符号列生成部 1 1 0 4 によって生成される符号列 7 0 0 のデータ構成の一例を示す図である。

50

【図４８】図４７に示した符号列７００を復号化する動画像復号化装置１８００の構成を示すブロック図である。

【図４９】（ａ）記録媒体本体であるフレキシブルディスクの物理フォーマットの例を示す図である。

（ｂ）フレキシブルディスクの正面からみた外観、断面構造、及びフレキシブルディスクを示す図である。

（ｃ）フレキシブルディスクＦＤに上記プログラムの記録再生を行うための構成を示す図である。

【図５０】コンテンツ配信サービスを実現するコンテンツ供給システムの全体構成を示すブロック図である。

10

【図５１】携帯電話の外観の一例を示す図である。

【図５２】携帯電話の構成を示すブロック図である。

【図５３】上記実施の形態で示した符号化処理または復号化処理を行う機器、およびこの機器を用いたシステムを説明する図である。

【図５４】従来例のビクチャの参照関係を説明するための模式図である。

【図５５】従来例の直接モードの動作を説明するための模式図である。

【図５６】（ａ）従来の直接モードの空間的予測方法を用い、Ｂビクチャにおいて時間的前方ビクチャを参照する場合の動きベクトル予測方法の一例を示す図である。

（ｂ）各符号化対象ビクチャに作成される参照ビクチャリストの一例を示す図である。

【符号の説明】

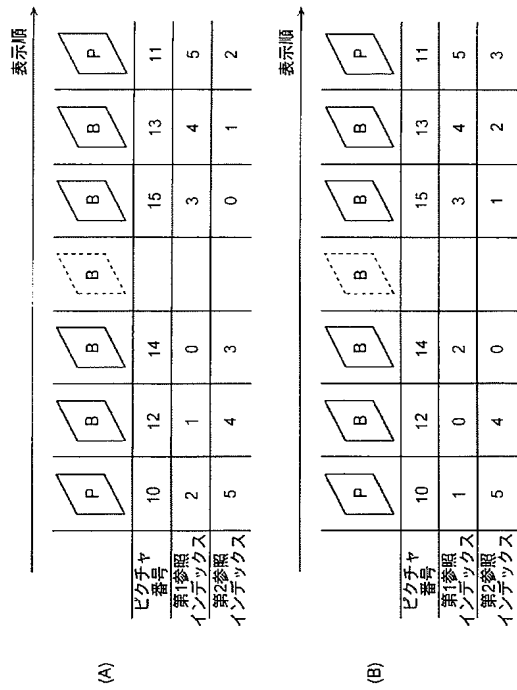
20

１１００	動画像符号化装置
１１０１	フレームメモリ
１１０２	差分演算部
１１０３	予測誤差符号化部
１１０４	符号列生成部
１１０５	予測誤差復号化部
１１０６	加算演算部
１１０７	フレームメモリ
１１０８	動きベクトル検出部
１１０９	モード選択部
１１１０	符号化制御部
１１１１	スイッチ
１１１２	スイッチ
１１１３	スイッチ
１１１４	スイッチ
１１１５	スイッチ
１１１６	動きベクトル記憶部
１８００	動画像復号化装置
７０１	符号列解析部
７０２	予測誤差復号化部
７０３	モード復号部
７０５	動き補償復号部
７０６	動きベクトル記憶部
７０７	フレームメモリ
７０８	加算演算部
７０９	スイッチ
７１０	スイッチ
７１１	動きベクトル復号化部

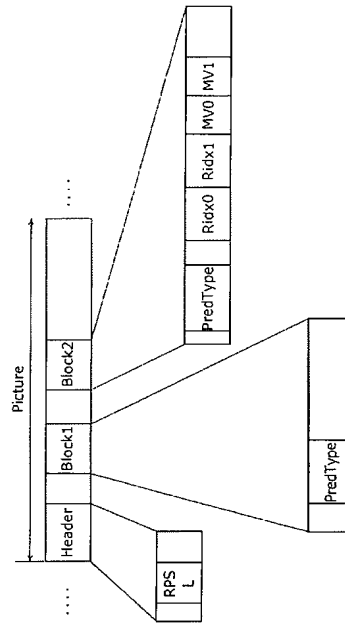
30

40

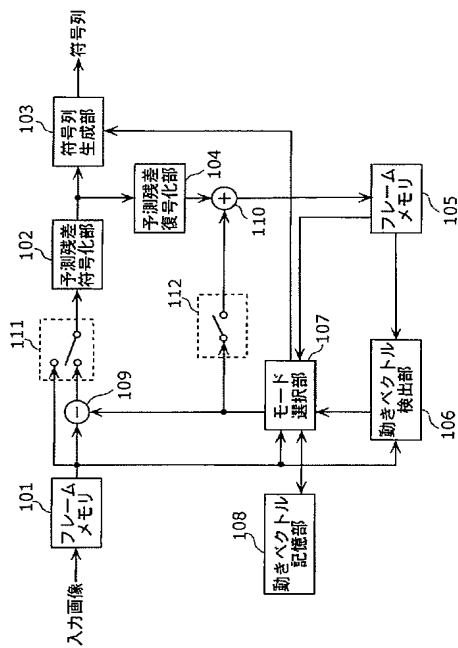
【 义 1 】



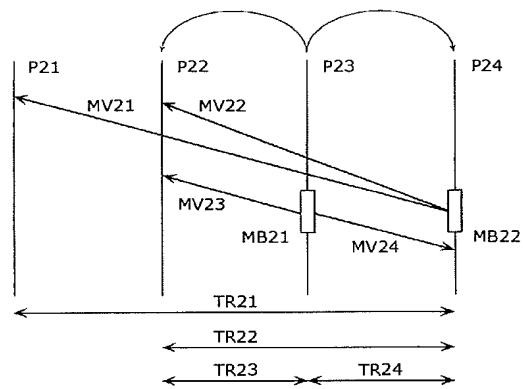
【圖 2】



【 図 3 】



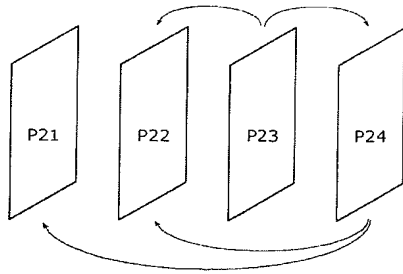
【 図 4 】



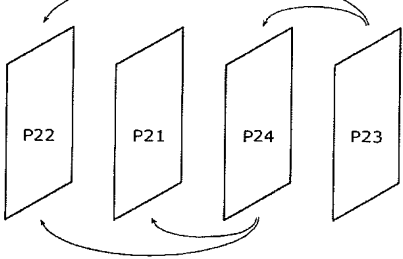


【図 5】

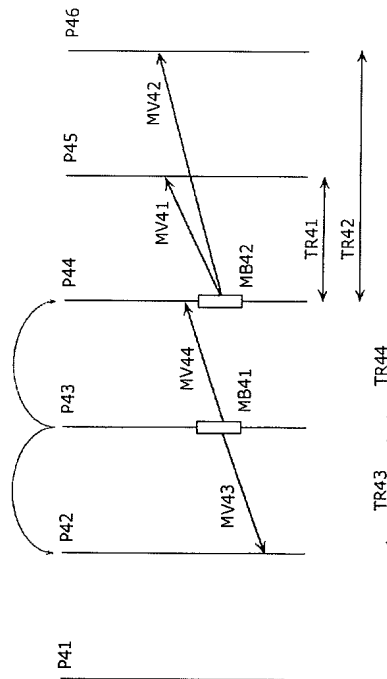
(a)



(b)

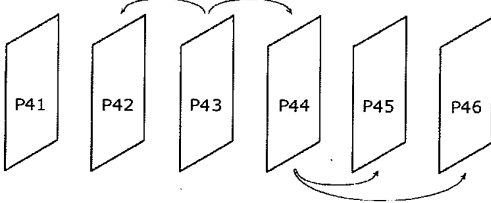


【図 6】

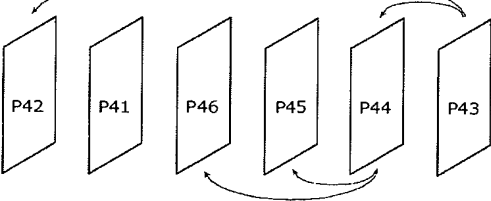


【図 7】

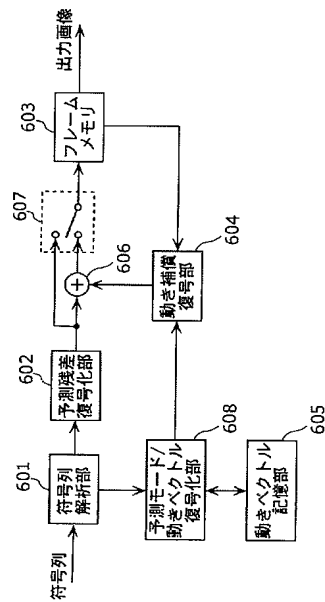
(a)



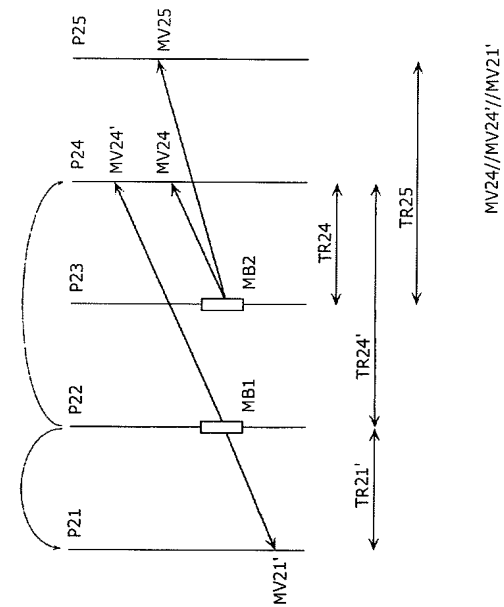
(b)



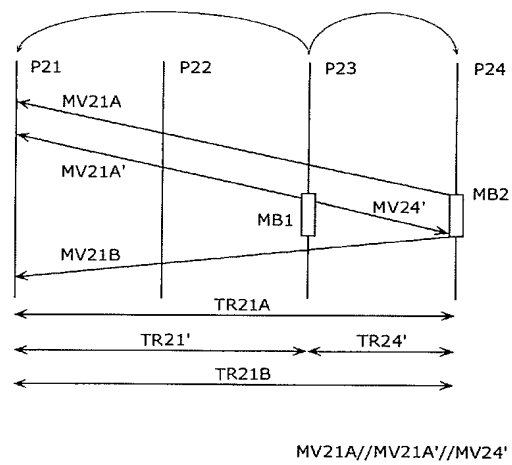
【図 8】



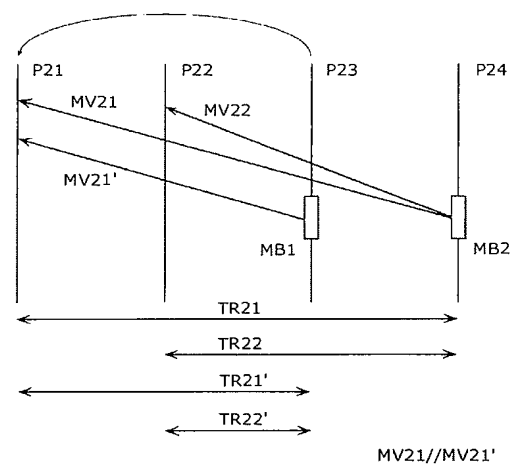
【 図 10 】



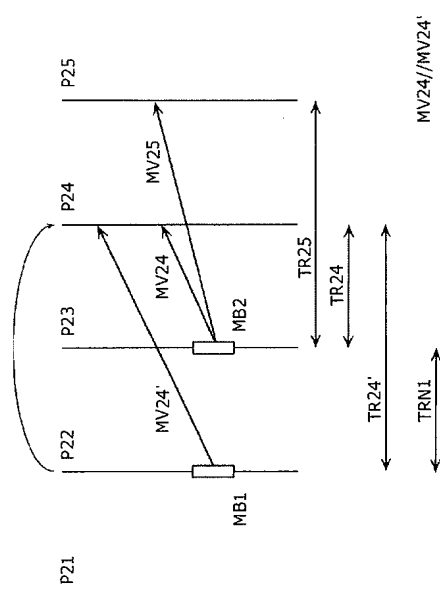
【图 12】



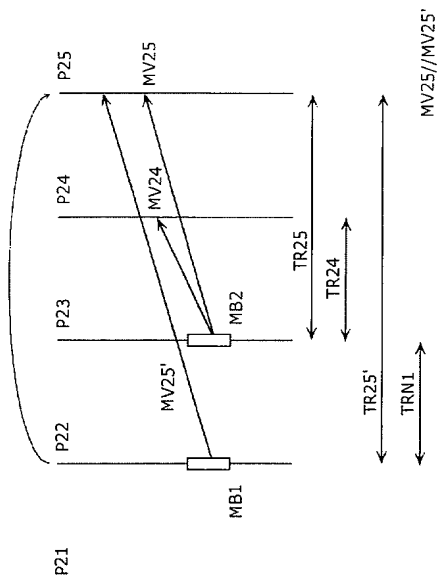
【图 14】



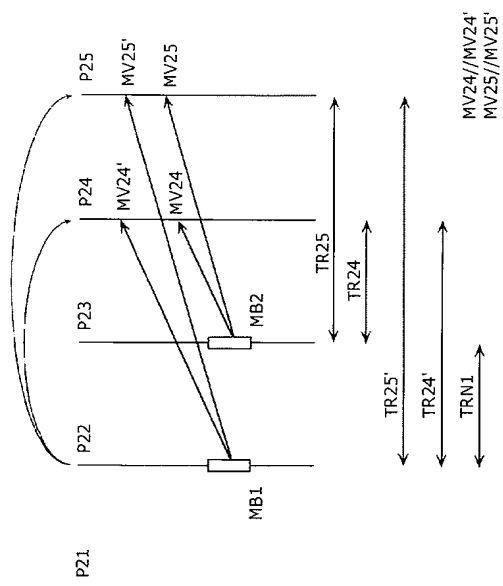
【 図 1 6 】



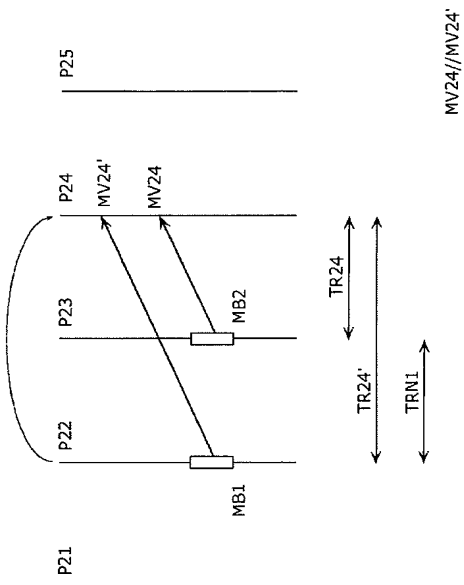
【図 17】



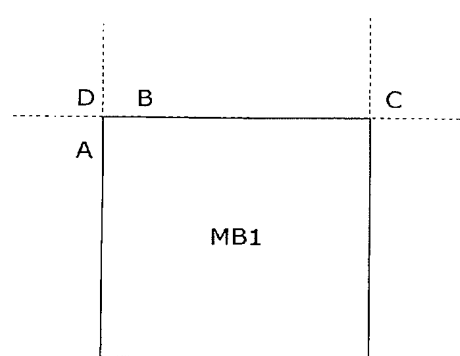
【図 18】



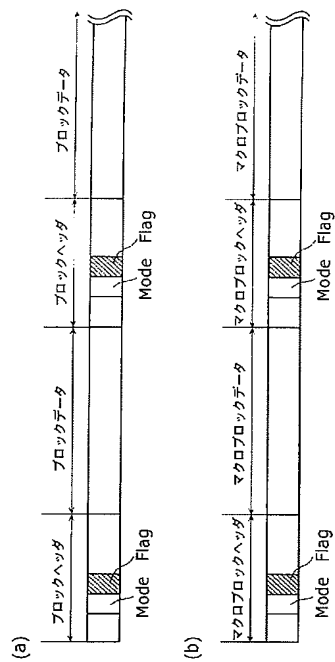
【図 19】



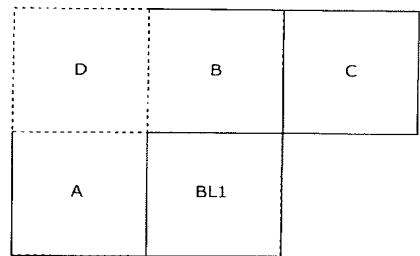
【図 20】



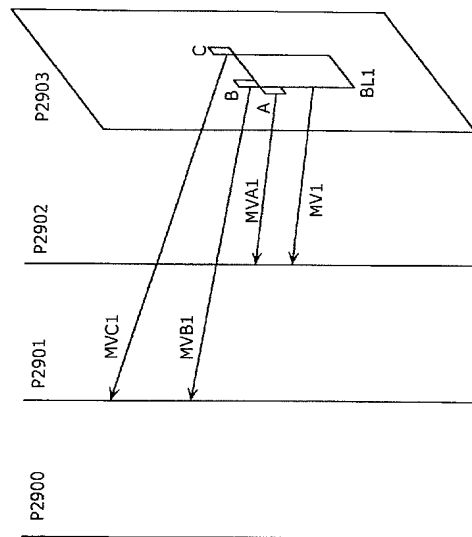
【図 2 1】



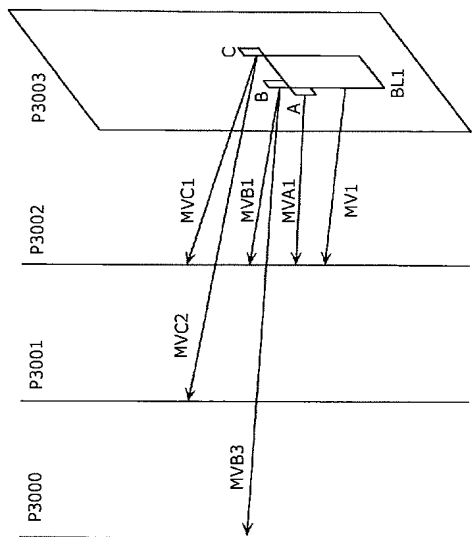
【図 2 2】



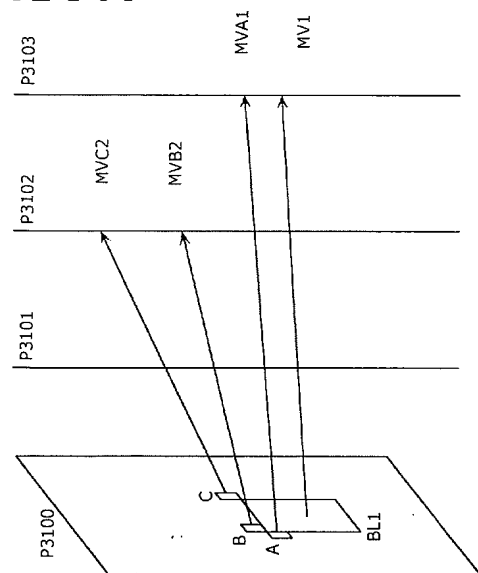
【図 2 3】



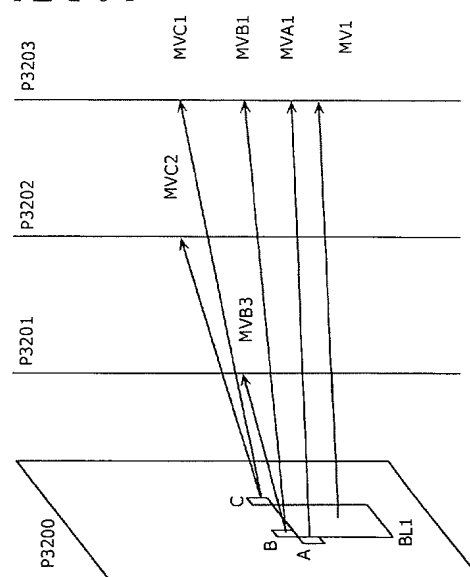
【図 2 4】



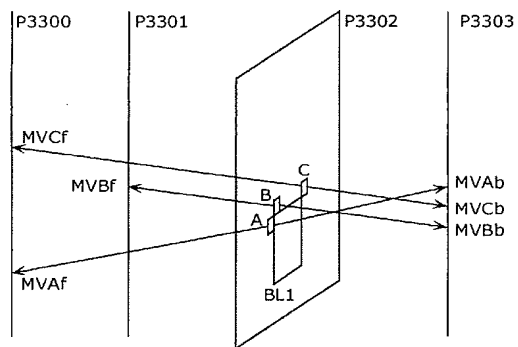
【図 25】



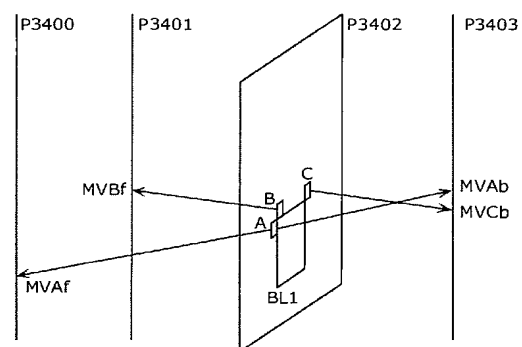
【図 26】



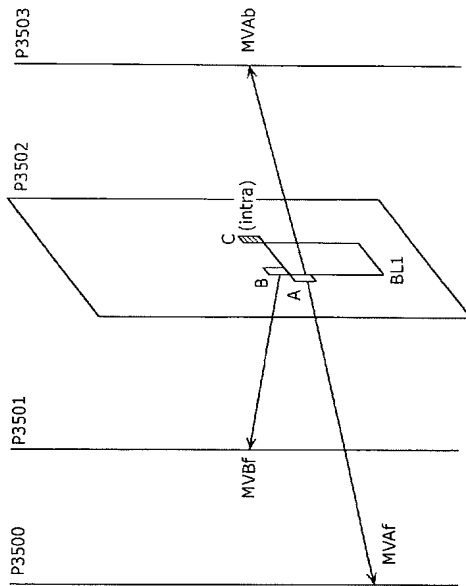
【図 27】



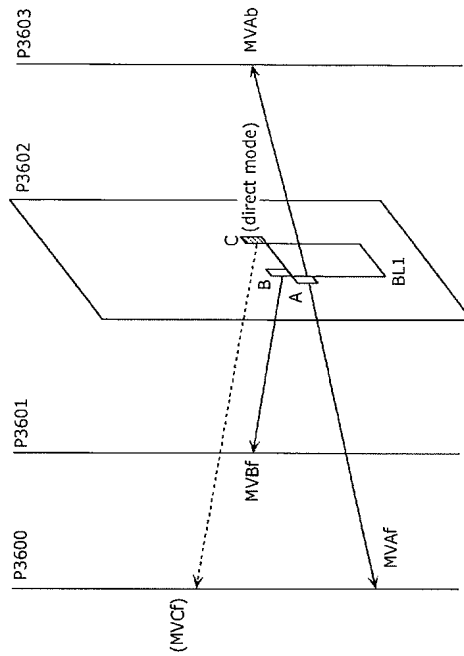
【図 28】



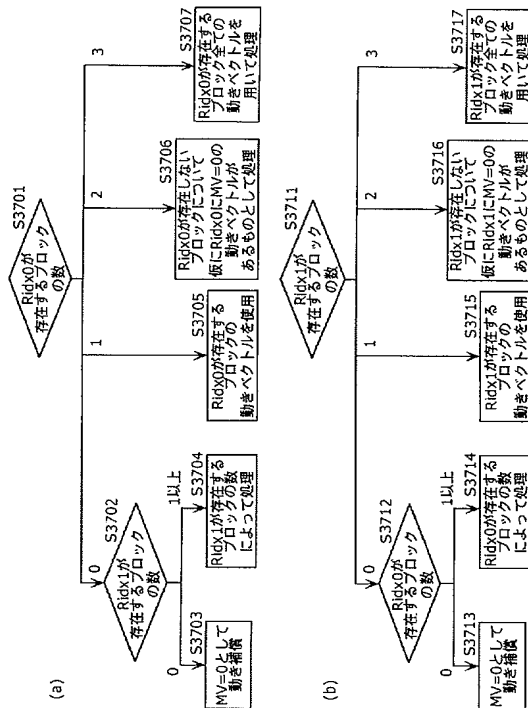
【図 29】



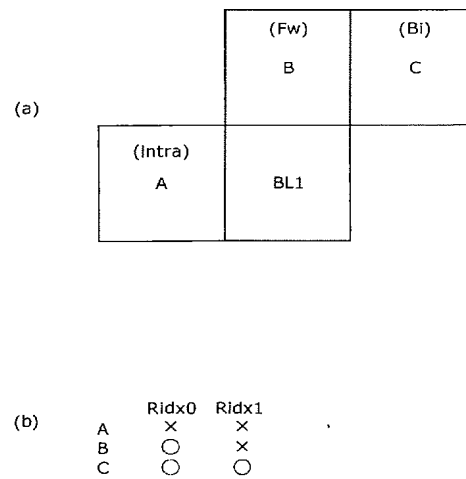
【図 30】



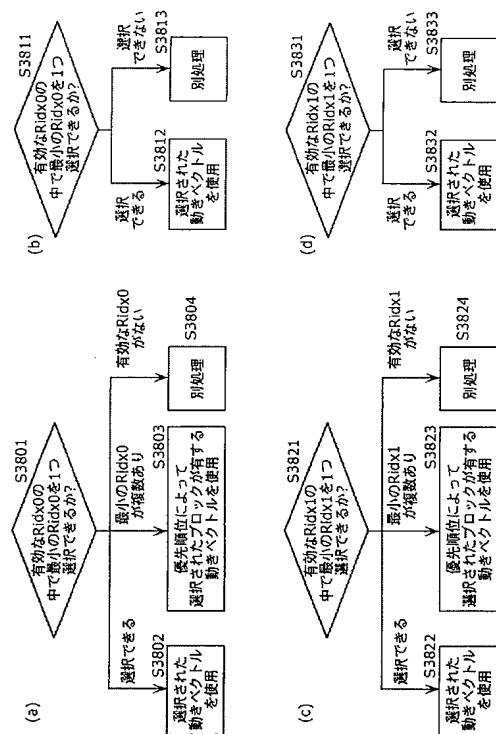
【図 31】



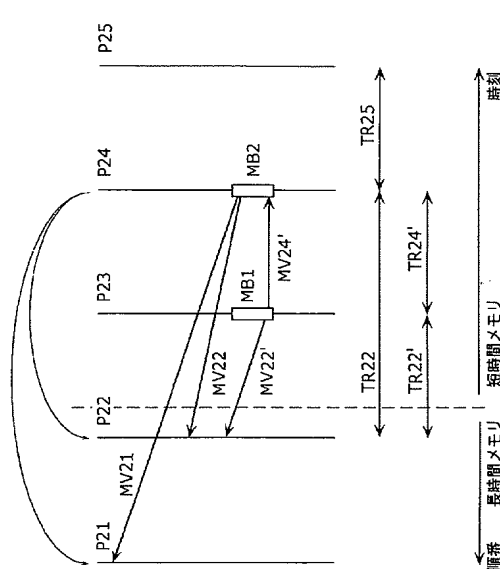
【図 32】



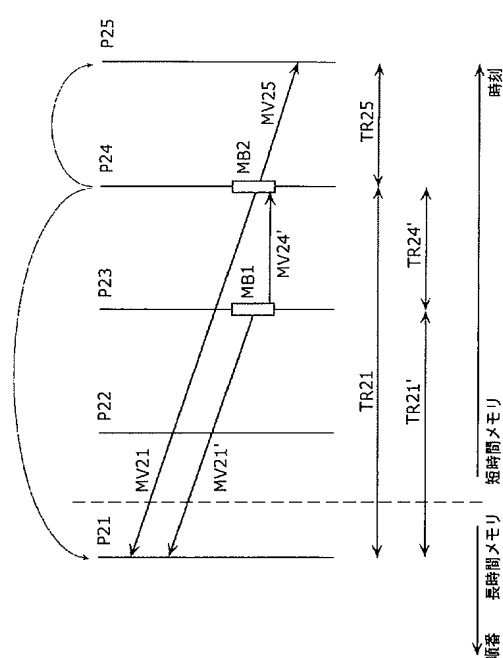
【図 83】



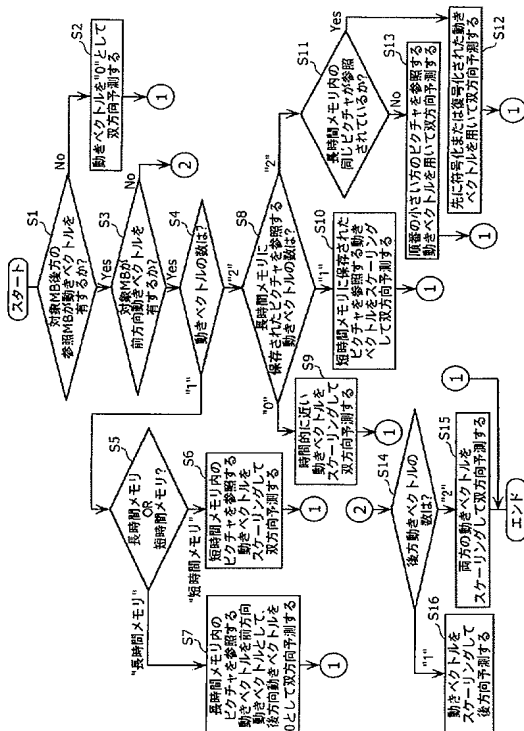
【図 84】



【図 85】

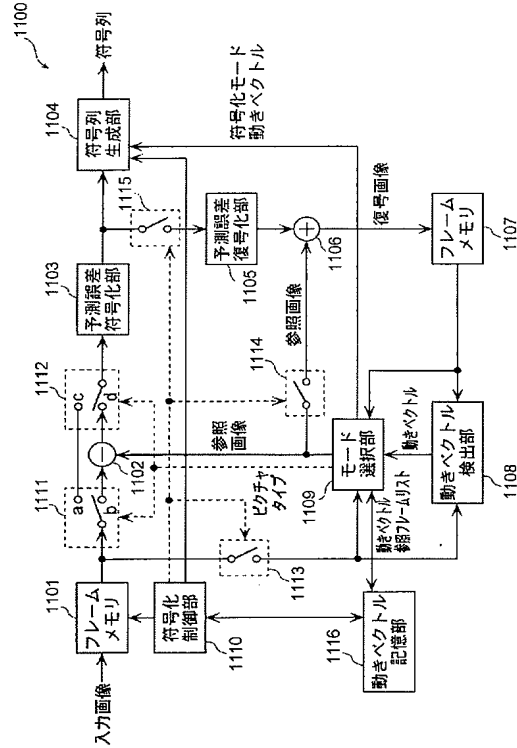


【図 86】

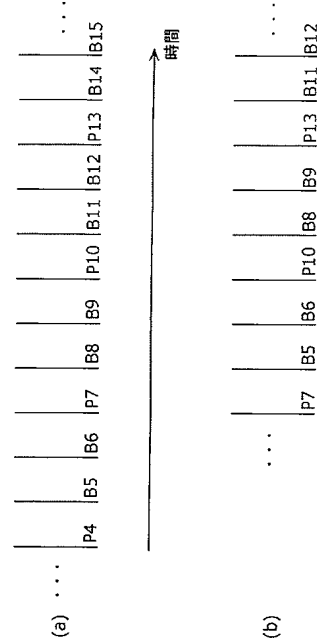




【図 37】



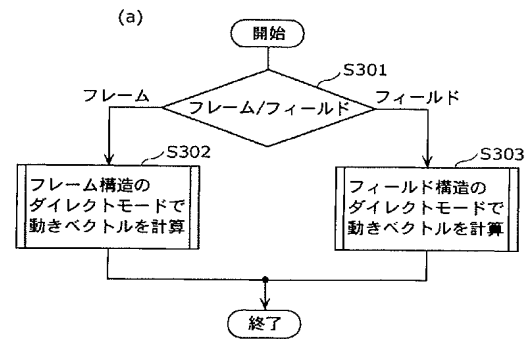
【図 38】



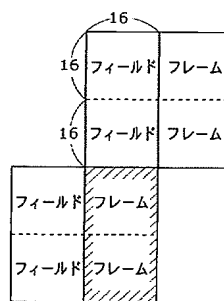
【図 39】

	P4	P7	P10	B11	P13
ピクチャ番号	4	7	10		13
第1参照インデックス	2	1	0		3
第2参照インデックス	3	2	1		0

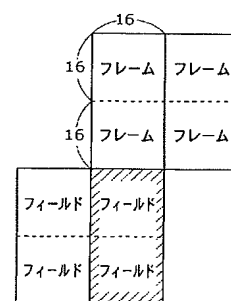
【図 40】



(b)



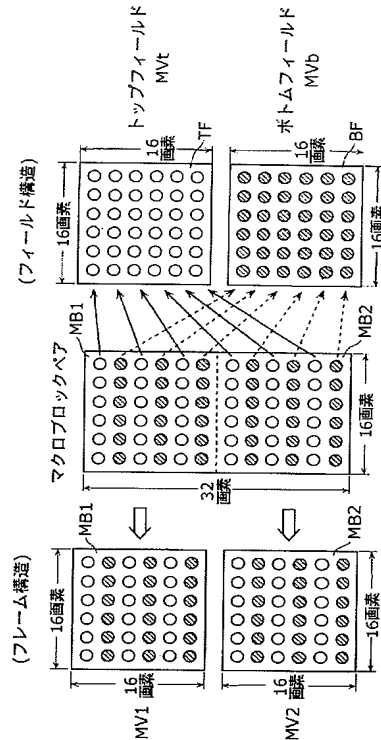
(c)



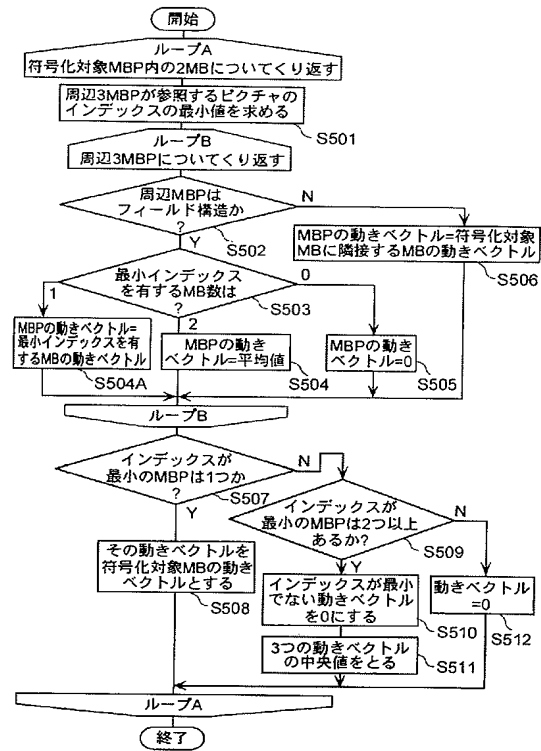
(65)

JP 2004 208259 A 2004.7.22

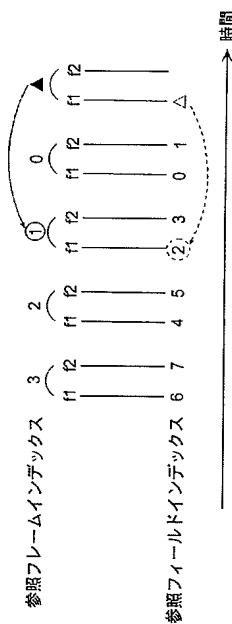
【図 4 1】



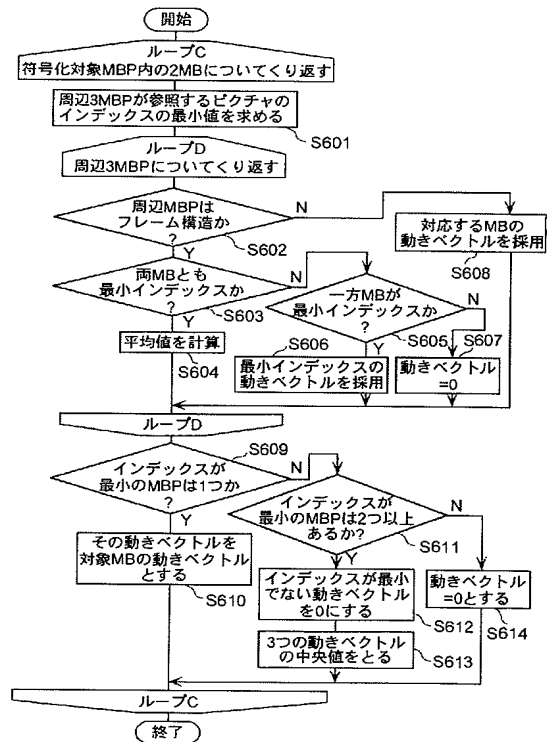
【図 4 2】



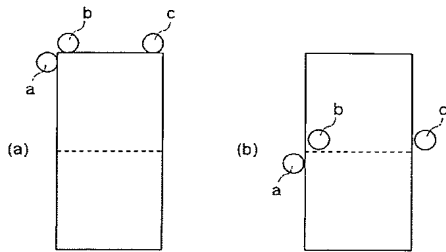
【図 4 3】



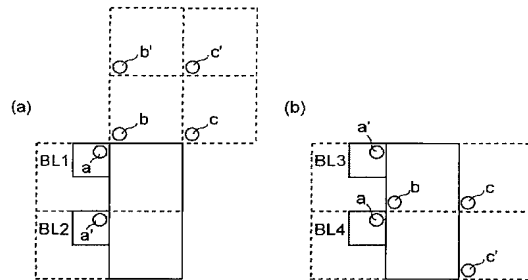
【図 4 4】



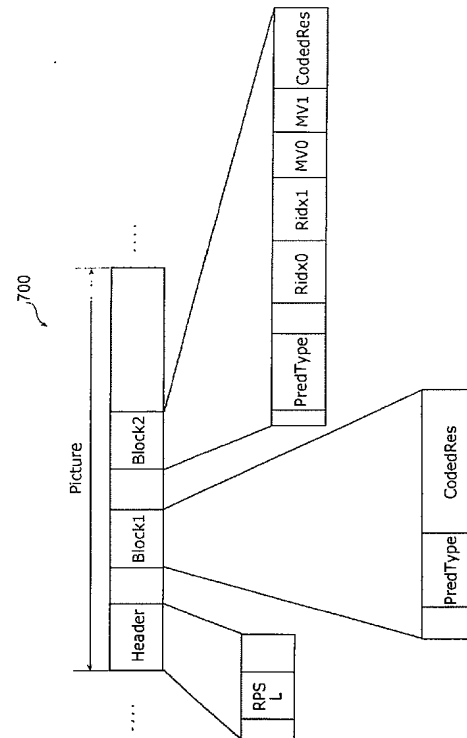
【図 45】



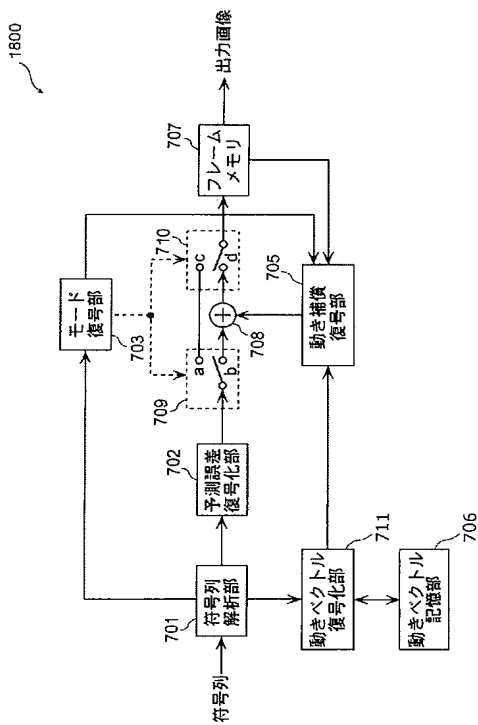
【図 46】



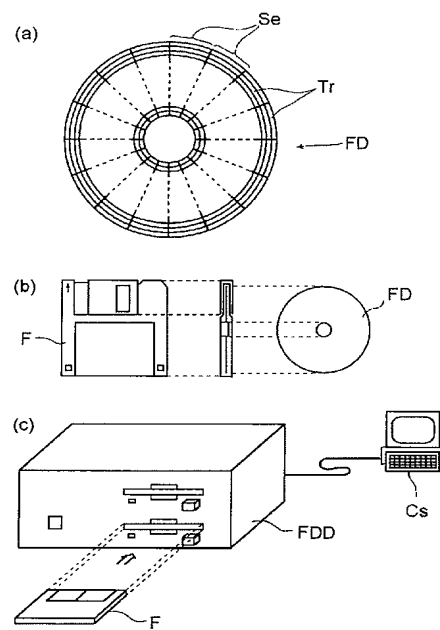
【図 47】



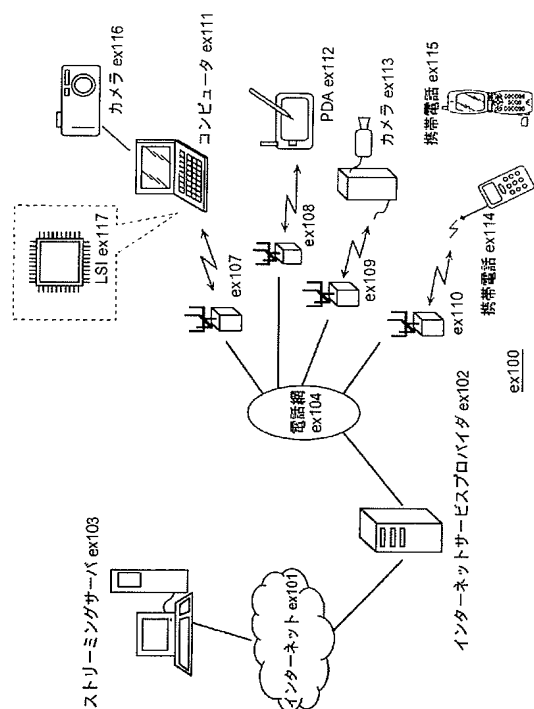
【図 48】



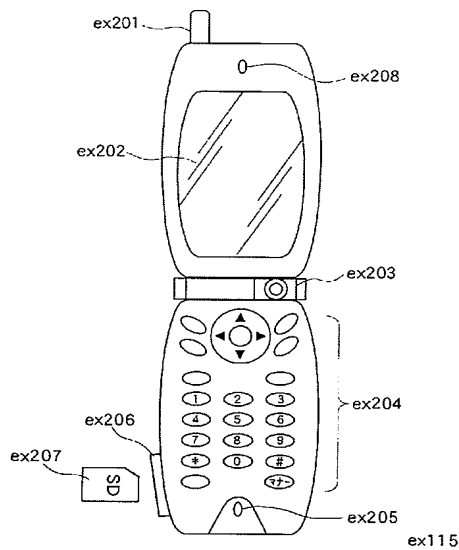
【図 49】



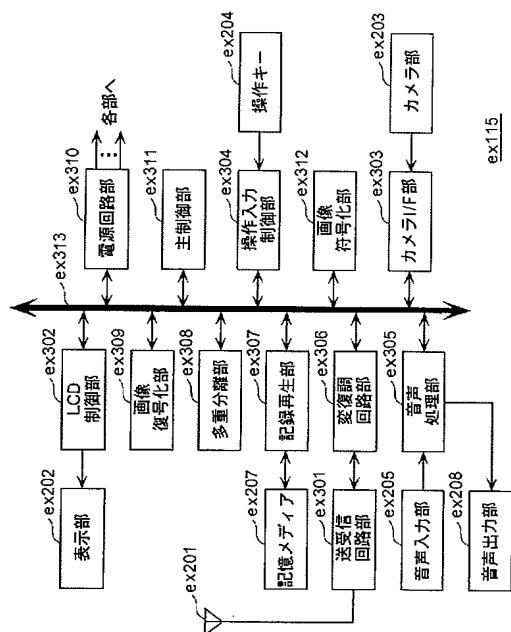
【図 50】



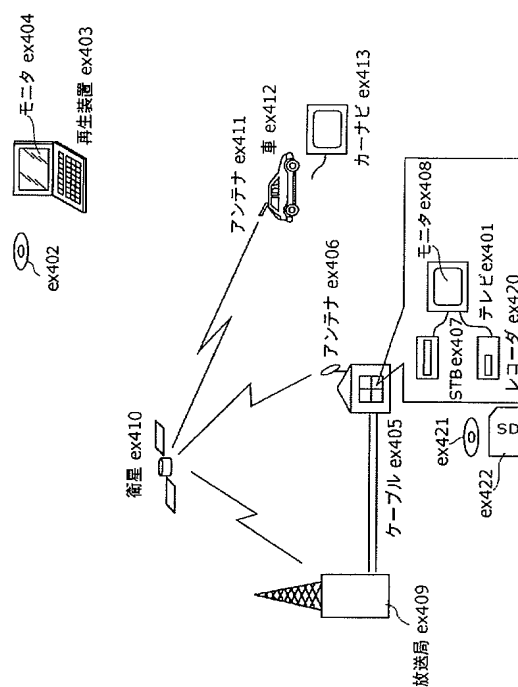
【図 51】



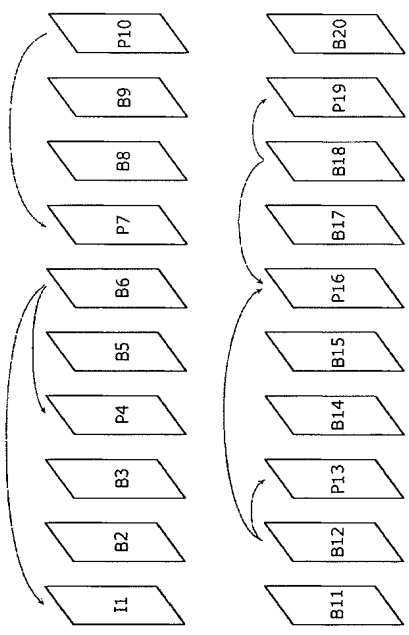
【図 52】



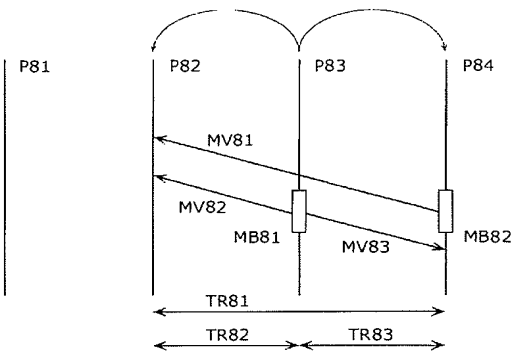
【図 53】



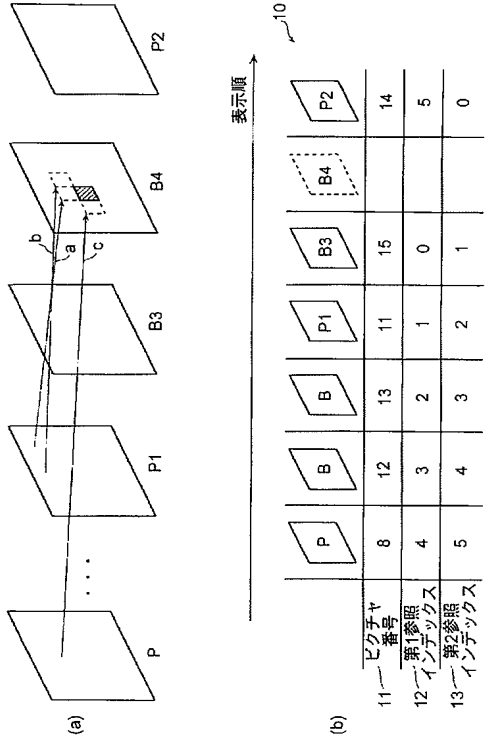
【図 5 4】



【図 5 5】



【図 5 6】



(b)

表示順

	P	B	B	P1	B3	B4	P2
11—ピクチャ番号	8	12	13	11	15		14
12—第1参照インデックス	4	3	2	1	0		5
13—第2参照インデックス	5	4	3	2	1		0

## フロントページの続き

(31)優先権主張番号 特願2002 156266(P2002 156266)  
(32)優先日 平成14年5月29日(2002. 5. 29)  
(33)優先権主張国 日本国(JP)  
(31)優先権主張番号 特願2002 177889(P2002 177889)  
(32)優先日 平成14年6月19日(2002. 6. 19)  
(33)優先権主張国 日本国(JP)  
(31)優先権主張番号 特願2002 193027(P2002 193027)  
(32)優先日 平成14年7月2日(2002. 7. 2)  
(33)優先権主張国 日本国(JP)  
(31)優先権主張番号 特願2002 204713(P2002 204713)  
(32)優先日 平成14年7月12日(2002. 7. 12)  
(33)優先権主張国 日本国(JP)  
(31)優先権主張番号 特願2002 262151(P2002 262151)  
(32)優先日 平成14年9月6日(2002. 9. 6)  
(33)優先権主張国 日本国(JP)  
(31)優先権主張番号 特願2002 290542(P2002 290542)  
(32)優先日 平成14年10月2日(2002. 10. 2)  
(33)優先権主張国 日本国(JP)  
(31)優先権主張番号 特願2002 323096(P2002 323096)  
(32)優先日 平成14年11月6日(2002. 11. 6)  
(33)優先権主張国 日本国(JP)

(72)発明者 安倍 清史

大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地 松下電器産業株式会社内

Fターム(参考) 5C059 LA05 MA05 MA14 ME01 NN11 NN14 NN15 NN21 PP05 PP06  
PP07 SS10 TA61 TC00 TC12 TC42 TD02 TD03 UA02 UA05  
UA88  
5J064 AA01 BB03 BC01 BC08 BC25 BD01